Manuale Proprietario
Pannello Di Controllo
Valley Autopilot
Per Versione Software 1.10

0997836_0
(Italian)

© Valmont Industries, Inc. 2009 All rights reserved.
Valmont Irrigation 402-359-2201 www.valmont.com/irrigation/

Contentuto

DICHIARAZIONE DI CONFORMITA' 5

PRINCIPALI ISTRUZIONI DI SICUREZZA 6

USO DEL MANUALE 6

GARANZIA ATTREZZATURA ACCESSORIA 6

SICUREZZA 7
Conoscere I Simboli Di Sicurezza 7
Avvertenze 7
Messaggi Informativi 7
Operare sulla macchina con sicurezza 8
Uso Di Un Equipaggiamento Di Protezione Personale 8
Spazio Minimo Di Lavoro 8
Dispositivi E Materiali Conduttori 8
Procedura Minima Di Bloccaggio / Apposizione Di Etichette Di avviso 9
Sequenza Di Bloccaggio 9
Rimessa In Servizio Dell'impianto 9
Linee Aeree Di Alimentazione Elettrica 10
Persona Qualificata 10
Protezione Contro Il Rischio Di Cadute 11
Operare con sicurezza 12
Etichette adesive di sicurezza 16

CARATTERISTICHE GENERALI 21
Applicazioni 21
Lineare Universal 21
Lineare Pivottante Valley 22
Lineare Pivottante a 2 o 4 ruote 22
Lineare Standard 23
Pivot Spostabile 24
Pannello di controllo 25
Scollegamento rete principale 25
Interruttore sovraccarico sicurezza 25
Timer ritardo 3 secondi 25
Ritardatore di riavvio pompa 25
Tasti Funzione 28
Tasti Numerici 29
Tasti Selezione Comandi 30
Simboli e Segni convenzionali 31
Promemoria Comandi 31
Uscita Schermata 31
Risparmio Schermata 31
Illustrazioni 31

IMPOSTAZIONI BASE PANNELLO DI CONTROLLO 33
Lineare Universal 35
Posizione tempo di corsa senza GPS 35
Lineare Universal 37
Posizione tempo di corsa con supporto GPS 37
Lineare Pivottante Rainger - 4 Ruote 39
Posizione tempo di corsa senza GPS 39
Con posizione tempo di corsa supportato da GPS 41
Lineare Pivottante a 2 o 4 ruote 45
Posizione di tempo di corsa senza GPS 45
Posizione tempo di corsa con supporto GPS 47
Lineare Standard Rainger 49
Posizione tempo di corsa senza GPS 49
Posizione tempo di corsa con supporto GPS 51

Pannello Di Controllo Valley AutoPilot

Contentuto

IMPOSTAZIONI BASE PANNELLO DI CONTROLLO (CONTINUA) 53
Pivot Spostabile 53
Posizione tempo di corsa senza GPS 53
Posizione tempo di corsa con supporto GPS 55
Tabella di Tensione guida 57
Tabella di Limite di bassa tensione guida 57
Tabella di velocitá stimate per le unitá guida 57
Tabella di conversione Angolare GPS 58
Esempi di gradi angolari 58
Sistema Costanti 59
Option / Notice / Events 59
Impostazione Irrigatore Finale 60
Impostazione Campo di Lavoro 60

ISTRUZIONI OPERATIVE 61
Avvio macchina con acqua 61
Avvio macchina a secco (senza acqua) 61
Arresto della Macchina 62
Arresto di Emergenza 62
Arresto in condizioni Normali 62

DIAGNOSTICSA 63
Schermata Diagnostiche 63
Errori di sistema 63
Schermata errori di sistema 64
Schermata Diagnostica 64
Cancellazione di un Codice di errore 64
Codici Errore 65
Registro Errore 65
Visualizzare un registro errore 66
Resettare un registro errore a zero 66

RISOLUZIONE DEI PROBLEMI 67
Errori di sistema 68
Lista Risoluzione dei problemi 73
Codici di Errore Valore Sensori 75
Resettaggio Intenso 75
Come eseguire un Resettaggio Intenso 75

GUIDA AVANZATA DELLE CARATTERISTICHE 77

Dichiarazione Di Conformita'

Dichiarazione di conformità in accordo a ISO/IEC 17050-1:2004

NO. 001-2005

Nome Produttore:	Valmont Industries Inc.
Indirizzo Produttore:	7002 North 288th Street, PO Box 358 Valley Nebraska 68064-0358

dichiara che il prodotto:

Nome Prodotto:	Valley AutoPilot Control Panel
Serie Numero:	7000 8000 8120

sono conformi ai seguenti standard EC:

EN-292 Sicurezza Macchina
EN-60204-1 Sicurezza Macchina
EN-909 Sicurezza Macchina di Irrigazione

Informazioni Supplementari:
Il prodotto qui di seguito indicato è conforme agli Standards delle seguenti direttive EC e porta di conseguenza il marchio CE.

Macchina 98/37/EC
Basso Voltaggio 73/23/EEC
Compatibilità Elettromagnetica 89/336/EC

Il prodotto è inoltre conforme ai seguenti Codici e Standards:

National Electrical Code	240 Protezione dalla corrente elettrica 250 Messa a terra 310 Cavi per impianto elettrico generale 430 Motori, circuiti motori e controllori di marcia
Canadian Electrical Code	C22.1-1990 Standards di sicurezza per installazioni elettriche
ANSI/ASAE Standard	S362 Cablaggio ed attrezzature per macchine di irrigazione guidate o controllate elettricamente. S397.2 Componenti elettrici ed attrezzature per irrigazione.

Firma _____ Data Emissione March 01, 2007

Jacob L. LaRue
Product Manager

Pannello Di Controllo Valley AutoPilot

Principali Istruzioni Di Sicurezza
Installazione Macchina di Irrigazione Valley - Solo per UE

La Valmont Industries Inc. non installa, nel pannello di controllo della macchina per irrigazione Valley, un'interruttore differenziale di circuito (messa a terra) in quanto gli standards di protezione variano a seconda del Paese di installazione. Il distributore dovrà provvedere ad installare un'interruttore differenziale di circuito (messa a terra) che soddisfi gli standards nazionali richiesti.

Nell'Unione Europea gli interruttori differenziali di circuito sono fissati ad una protezione massima di 24 Volts.

Una messa a terra appropriata è necessaria per la macchina di irrigazione Valley.

• NEL CASO DI RESISTENZA A TERRA INFERIORE AGLI 80 ohms, L'INTERRUTTORE DIFFERENZIALE APPROPRIATO SARA' PARI A 300 mA.

• NEL CASO DI RESISTENZA A TERRA FRA GLI 80 E GLI 800 ohms, L'INTERRUTTORE DIFFERENZIALE APPROPRIATO SARA' DI 30 mA.

L'installazione del generatore di corrente, del controllo delle protezioni macchina e dei suoi componenti sono sotto la responsabilità dell'installatore. La Valmont Industries Inc. non è responsabile della non-conformità di componenti di protezione macchina ed accessori che non siamo di propria produzione.

Le macchine pivot di irrigazione Valley ricevono corrente elettrica da un generatore che deve avere un collegamento a terra e la macchina deve avere un'altro cavo di messa a terra collegato al terminale sul generatore , per consentire l'operatività dell'interruttore differenziale di circuito.

• La resistenza fra la macchina di irrigazione ed il generatore deve essere considerevolmente sotto gli 80 ohms

Uso del Manuale

Le informazioni contenute in questo manuale sono valide per tutti i pannelli di controllo Valley AutoPilot con versione software 1.10.

Le specifiche, le descrizioni e le illustrazioni in esso contenute sono aggiorante al momento dell'approvazione stampa di questo manuale.

La Valmont Industries Inc. si riserva il diritto di cambiare le specifiche ed i disegni senza preavviso. Le specifiche sono applicabili a macchine vendute negli USA e possono variare per macchine vendute al di fuori degli Stati Uniti di America.

Informazioni aggiuntive sono contenute nel Manuale di Isruzioni Avanzate per il Pannello di Controllo Valley AutoPilot Part Number 0997533 (English).

Garanzia Attrezzatura Accessoria

Il proprietario è responsabile per l'attivazione della garanzia dei rispettivi produttori per tutta quella attrezzatura accessoria come motori, generatori, pompe, etc.

Conoscere I Simboli Di Sicurezza

Questo impianto di irrigazione potrebbe essere alimentato ad alta tensione ed essere estremamente pericoloso se utilizzato impropriamente. Per garantire la massima sicurezza e le prestazioni ottimali della macchina, tutti gli operatori e i tecnici addetti alla manutenzione devono leggere attentamente i manuali del proprietario/dell'operatore, le avvertenze riportate nel presente manuale e le etichette di sicurezza apposte alla macchina prima di mettere in funzione l'impianto.

Prima di iniziare qualsiasi procedura di manutenzione, ricerca guasti, collaudo, installazione o montaggio di componenti, il personale addetto deve leggere attentamente tutte le istruzioni e le avvertenze contenute nel presente manuale.

Le istruzioni riportate nel presente manuale indicano alcune operazioni che devono essere svolte con la massima cautela per salvaguardare la sicurezza propria e altrui e per evitare di causare gravi danni alle attrezzature.

Avvertenze

In questo manuale le avvertenze sono precedute dal simbolo di pericolo e da una delle seguenti tre parole: pericolo, attenzione o cautela. Queste avvertenze segnalano pericoli che possono causare lesioni personali all'operatore o agli astanti oppure danni alle cose.

Questo SIMBOLO DI PERICOLO avvisa di informazioni su azioni o situazioni rischiose e può essere seguito dalla parola Pericolo, Attenzione o Cautela.

⚠ PERICOLO

Il SIMBOLO DI PERICOLO accompagnato dalla parola PERICOLO descrive una condizione di rischio imminente che può causare un infortunio grave, anche mortale.

⚠ ATTENZIONE

Il SIMBOLO DI PERICOLO accompagnato dalla parola ATTENZIONE descrive un'azione o situazione rischiosa che può causare un infortunio grave, anche mortale, e/o danni gravi all'impianto o alle cose.

⚠ CAUTELA

Il SIMBOLO DI PERICOLO accompagnato dalla parola CAUTELA descrive un'azione o situazione rischiosa, che può causare infortuni e/o danni di minore entità all'impianto o alle cose.

Messaggi Informativi

In questo manuale i messaggi informativi importanti sono preceduti dalla parola NOTA.

NOTA

La parola NOTA precede alcune informazioni di carattere descrittivo e suggerimenti che possono facilitare l'installazione, il funzionamento o la manutenzione della macchina.

Pannello Di Controllo Valley AutoPilot

Sicurezza

Operare sulla macchina con sicurezza

Uso Di Un Equipaggiamento Di Protezione Personale

- **Il personale che lavora in aree in cui esistono rischi di natura elettrica deve usare dispositivi di protezione personale adeguati alle parti del corpo da proteggere e al lavoro da eseguire. Per ulteriori informazioni consultare la normativa degli Stati Uniti "Occupational Safety and Health Administration (OSHA) Regulations (Standards - 29 CFR) Safeguards for personnel protection. - 1910.335" oppure le pertinenti norme antinfortunistiche nazionali.**
- **L'equipaggiamento di protezione personale deve essere mantenuto in condizioni sicure e affidabili e deve essere ispezionato o verificato periodicamente.**
- **È necessario adoperare schermi o barriere protettive oppure materiali isolanti per proteggere da scosse elettriche, ustioni o altre lesioni personali di natura elettrica chiunque lavori presso parti sotto tensione che potrebbero essere toccate accidentalmente, o in aree in cui potrebbero essere generati archi o temperature elevate a causa di fenomeni elettrici. Non lasciare mai incustoditi i componenti sotto tensione che vengano esposti per lavori di manutenzione o riparazione, per evitare che possano essere toccati accidentalmente da persone non addette ai lavori.**
- **Segnaletica di sicurezza. Usare simboli di sicurezza o etichette antinfortunistiche laddove necessario per avvisare dei pericoli di natura elettrica.**

Spazio Minimo Di Lavoro

Per ridurre il pericolo di lesioni è indispensabile che intorno al quadro elettrico e agli altri componenti elettrici sia lasciato lo spazio necessario per eseguire in sicurezza i lavori di manutenzione. La tabella seguente indica lo spazio minimo di lavoro necessario. Per ulteriori informazioni consultare la normativa degli Stati Uniti "Occupational Safety and Health Administration (OSHA) Regulations (Standards - 29 CFR) Safeguards for personnel protection.- 1910.303(g)(1)(i)" oppure le pertinenti norme antinfortunistiche nazionali.

SPAZIO MINIMO DI LAVORO IN PRESENZA DI 0-600 VOLT				
LARGHEZZA DELL'AREA DI LAVORO	ALTEZZA DELL'AREA DI LAVORO	*SPAZIO MINIMO DI LAVORO DI FRONTE A UN QUADRO O IMPIANTO ELETTRICO		
		PARTI SOTTO TENSIONE ESPOSTE DA UN LATO DELLO SPAZIO DI LAVORO E NESSUNA PARTE A MASSA SOTTO TENSIONE DALL'ALTRO LATO.	PARTI SOTTO TENSIONE ESPOSTE DA UN LATO DELLO SPAZIO DI LAVORO E PARTI A MASSA SOTTO TENSIONE DALL'ALTRO LATO.	PARTI SOTTO TENSIONE ESPOSTE SIA DALL'UNO CHE DALL'ALTRO LATO DELLO SPAZIO DI LAVORO.
30 in (76,2 cm) MINIMO O LA LARGHEZZA DELL'INVOLUCRO, SECONDO QUALE SIA LA MISURA MAGGIORE.	78 in (198,1 cm) MINIMO O L'ALTEZZA DELL'INVOLUCRO, SECONDO QUALE SIA LA MISURA MAGGIORE.	36 in (91,4 cm) MINIMO	42 in (107 cm) MINIMO	48 in (122 cm) MINIMO

*Pareti in calcestruzzo o mattoni o piastrellate vanno considerate parti a massa.

Dispositivi E Materiali Conduttori

I materiali e dispositivi che possono essere conduttori elettrici devono essere maneggiati in modo da prevenirne il contatto con linee elettriche sotto tensione o con conduttori o parti di circuiti esposti.

- Quando si maneggiano oggetti conduttivi lunghi (come ad esempio tiranti e angoli di travature, tubi e scale) in aree con linee elettriche sotto tensione, conduttori o parti di circuiti esposti, si devono adottare prassi lavorative volte a ridurre al minimo i rischi (come tecniche appropriate di maneggiamento di materiali, protezioni e isolanti).
- Le scale portatili devono avere corrimano non conduttivi.
- Non indossare né indumenti né articoli di gioielleria conduttivi (come ad esempio cinturini di orologio, bracciali, anelli, catene portachiavi, collane, grembiuli metallizzati, abiti con trama conduttiva o caschi metallici) che potrebbero andare a contatto di linee elettriche sotto tensione o di conduttori o parti di circuiti esposti.

Operare con sicurezza (continua)

Procedura Minima Di Bloccaggio / Apposizione Di Etichette Di avviso

La seguente procedura stabilisce i requisiti minimi di bloccaggio dei dispositivi di isolamento dell'energia ogni volta che si devono eseguire operazioni di manutenzione o di riparazione su macchine o impianti. Si assicura in tal modo di avere arrestato la macchina o l'impianto, di averli isolati da tutte le possibili sorgenti di energia pericolosa e di averli bloccati prima che il personale intervenga su di essi, nei casi in cui la loro inaspettata messa sotto tensione o avvio o il rilascio inaspettato di energia immagazzinata potrebbero causare infortuni. I dipendenti che notino una macchina bloccata a scopo di manutenzione non devono avviarla, metterla in tensione o utilizzarla per nessun motivo.

Se non è possibile bloccare i dispositivi di isolamento dell'energia, adoperare etichette di avviso; inoltre il personale interessato deve indossare un equipaggiamento di protezione personale completo.

Per ulteriori informazioni consultare la normativa degli Stati Uniti "Occupational Safety and Health Administration (OSHA) Regulations (Standards - 29 CFR) Typical minimal lockout procedures - 1910.147 App A" oppure le pertinenti norme antinfortunistiche nazionali.

Sequenza Di Bloccaggio

1. Avvisare tutto il personale interessato che si devono eseguire operazioni di manutenzione o di riparazione e che a tal scopo occorre arrestare e bloccare la macchina o l'impianto.
2. Il personale autorizzato deve individuare il tipo e l'intensità dell'energia utilizzata dalla macchina o dall'impianto, comprendere i pericoli derivanti dall'energia e conoscere i metodi necessari per tenerla sotto controllo.
3. Se la macchina o l'impianto sono in funzione, arrestarli seguendo la procedura normale (premere il pulsante di arresto, aprire l'interruttore generale, chiudere la valvola ecc.).
4. Disinserire i dispositivi di isolamento dell'energia in modo che la macchina o l'impianto siano isolati dalle sorgenti di energia.
5. Bloccare i dispositivi di isolamento dell'energia mediante dispositivi individuali.
6. L'energia residua o immagazzinata (come quella di condensatori, molle, membri di macchine elevati, volani in rotazione, sistemi idraulici, o di aria, gas, vapore o pressione dell'acqua ecc.) deve essere dissipata o contenuta con mezzi quali: messa a terra, spostamento, bloccaggio, spurgo ecc.
7. Accertarsi che l'impianto sia scollegato dalle sorgenti di energia controllando prima che nessun membro del personale sia esposto; quindi verificare l'isolamento dell'impianto premendo il pulsante o azionando il normale comando, o accertandosi che l'impianto non possa entrare in funzione. CAUTELA: riportare i comandi nella posizione neutrale o Off (non in funzione) una volta verificato l'isolamento dell'impianto.
8. A questo punto la macchina o l'impianto sono bloccati.

⚠ PERICOLO SE IL PERSONALE SARÀ ESPOSTO A PARTI ELETTRICHE ED ELEMENTI CIRCUITALI, UNA PERSONA QUALIFICATA DEVE USARE UN APPARECCHIO DI TEST PER VERIFICARE CHE TALI PARTI ED ELEMENTI NON SIANO SOTTO TENSIONE.

Rimessa In Servizio Dell'impianto

Una volta completate le riparazioni o la manutenzione, quando si è pronti a riportare la macchina o l'impianto nella normale condizione di funzionamento, procedere come segue.

1. Controllare la macchina o l'impianto per accertarsi che siano funzionalmente integri e che gli oggetti non essenziali siano stati rimossi dall'area circostante.
2. Controllare l'area di lavoro per accertarsi che tutto il personale sosti in punti sicuri o si sia allontanato a distanza di sicurezza.
3. Verificare che i comandi siano nella posizione neutrale.
4. Rimuovere i dispositivi di bloccaggio e rimettere sotto tensione la macchina o l'impianto.
5. Avvisare il personale interessato che la manutenzione o le riparazioni sono state completate e che la macchina o l'impianto sono pronti all'uso.

Sicurezza

Operare con sicurezza (continua)

Linee Aeree Di Alimentazione Elettrica

Il montaggio, il rimorchio o il trasporto di componenti di una macchina irrigatrice, come ad esempio pivot, carrello lineare, campate o unità di comando, sbalzi e/o sistemi corner sotto o presso linee di alimentazione elettrica, sono operazioni estremamente pericolose a causa del rischio di folgorazione.

L'azionamento di apparecchi di sollevamento dei componenti di una macchina irrigatrice, come ad esempio una gru, presso linee di alimentazione elettrica è estremamente pericoloso a causa del rischio di folgorazione. Solo personale qualificato deve usare questo tipo di apparecchi. Prima di mettere in funzione questi apparecchi, il personale qualificato deve leggere le istruzioni per l'uso e la sicurezza fornite dal produttore.

Per ulteriori informazioni consultare la normativa degli Stati Uniti "Occupational Safety and Health Administration (OSHA) Regulations (Standards - 29 CFR) Cranes and derricks - 1926.550" oppure le pertinenti norme antinfortunistiche nazionali.

- Presupporre sempre che qualsiasi linea aerea di alimentazione elettrica sia sotto tensione finché i responsabili e/o la società dell'energia elettrica non abbiano confermato altrimenti e che la linea è stata messa visibilmente a massa.
- Prima di azionare un apparecchio vicino una linea aerea di alimentazione elettrica accertarsi che questa non sia sotto tensione e sia visibilmente messa a terra presso il punto di lavoro.
- Si può subire una folgorazione anche senza che si stabilisca un contatto con una linea di alimentazione elettrica. A seconda della differenza di potenziale, può generarsi un arco o può essere indotta corrente in un apparecchio o in materiali conduttivi molto vicini a una linea elettrica anche in assenza di contatto. Vento forte, fulmini, terreno bagnato e altre condizioni ambientali aumentano il rischio di folgorazione e richiedono ulteriori considerazioni.
- Le torri di trasmissione possono indurre cariche elettriche negli apparecchi o nei materiali su cui si lavora. Prima di lavorare su apparecchi presso torri di trasmissioni, accertarsi che il trasmettitore non sia sotto tensione.
- Selezionare il punto in cui si monterà la campata o l'unità di comando accertandosi che né la macchina irrigatrice né l'apparecchiatura adoperata durante il montaggio violino le indicazioni sullo spazio minimo di lavoro.
- Mai azionare un impianto o permettere che il carico, funi o cavi di spostamento si trovino entro 10 ft (3,05 m) da qualsiasi linea di alimentazione elettrica a tensione nominale di 50 kV o meno, anche se essa non è sotto tensione. Per linee a tensione nominale maggiore di 50 kV, la distanza minima deve essere pari a 10 ft (3,05 m), più 0.4 in (1,1 cm) per ogni kV oltre 50 kV.
- Mai montare, rimorchiare, trasportare o lasciare componenti di una macchina di irrigazione entro 10 ft (3,05 m) da una linea di alimentazione elettrica a tensione nominale di 50 kV o meno, anche se la linea non è sotto tensione. Per linee a tensione nominale maggiore di 50 kV, la distanza minima deve essere pari a 10 ft (3,05 m), più 0.4 in (1,1 cm) per ogni kV oltre 50 kV. Gli angoli di supporto degli sbalzi, i cavi e i componenti di comando di un sistema irriguo monocampata rotante si estendono regolarmente per 10 - 12 ft (3,1 m - 3,7 m) sopra la tubazione di irrigazione (campata).
- Usare barriere per identificare le aree in cui si potrebbero verificare interferenze con linee aeree di alimentazione elettrica. Eseguire il montaggio, il rimorchio o il trasporto dei componenti della macchina di irrigazione, azionare gli apparecchi e maneggiare il carico, le funi e i cavi di spostamento lontano da qualsiasi linea di alimentazione elettrica, alle distanze sopra specificate, anche se la linea non è sotto tensione.
- Affidare sempre a un addetto l'incarico di tenere sotto osservazione gli spazi liberi tra la linea di alimentazione elettrica e tutti gli apparecchi azionati o spostati, e di segnalare tempestivamente la necessità di ARRESTARE tutte le operazioni se una distanza minima viene violata.

Persona Qualificata

Persona qualificata è chi, in virtù dei titoli di studio o delle certificazioni conseguite oppure dell'adeguata preparazione professionale e tecnica nonché dell'esperienza, abbia dimostrato la capacità di risolvere problemi attinenti al lavoro o al progetto.

Solo una persona qualificata deve eseguire lavori su impianti o parti di circuiti elettrici ancora sotto tensione.

Per ulteriori informazioni consultare la normativa degli Stati Uniti "Occupational Safety and Health Administration (OSHA) Regulations Standards - 29 CFR 1926.32(m) e 1910.333" oppure le pertinenti norme antinfortunistiche nazionali.

Operare con sicurezza (continua)

Protezione Contro Il Rischio Di Cadute

Prima di iniziare i lavori individuare i possibili rischi di caduta e determinare se l'equipaggiamento di protezione contro il rischio di cadute è appropriato. Fare attenzione ai pericoli correlati sia alle operazioni ordinarie che a quelle non abituali. Prima di ciascun uso ispezionare i dispositivi anticaduta personali (imbracature, cavi di sicurezza) e fissi (corrimano, punti di fissaggio dei cavi di sicurezza). Usare l'equipaggiamento di protezione contro il rischio di cadute se necessario per il lavoro. Accertarsi che i dispositivi di protezione usati siano adeguati al lavoro, della misura giusta e in buone condizioni. Per ulteriori informazioni consultare la normativa degli Stati Uniti "Occupational Safety and Health Administration (OSHA) Regulations Standards - 29 CFR 1926.500, 1926.501 e 1926.502" oppure le pertinenti norme antinfortunistiche nazionali.

- Se si usa un ponteggio, accertarsi che sia dotato di accessi appropriati, un tavolato completo, appigli stabili e corrimano.
- Se si usa il braccio di un apparecchio di sollevamento, mantenere i piedi saldi sulla piattaforma del braccio e usare un equipaggiamento di protezione contro il rischio di cadute fissato continuamente al corrimano o all'apposito punto di aggancio.
- Se si usa una scala, accertarsi che non sia conduttiva e sia delle dimensioni adeguate al lavoro. Leggere le istruzioni per l'uso e verificare che la scala sia in buone condizioni. Controllare inoltre che poggi su una superficie stabile e all'angolo giusto.

Pannello Di Controllo Valley AutoPilot

Sicurezza

Operare con sicurezza

Le macchine di irrigazione Valley sono state studiate sulla base di concetti di sicurezza. Comunque, se la macchina viene fatta operare in modo scorretto, questo può causare una minaccia per la sicurezza dell'operatore. Un buon programma di sicurezza è molto simile ad una catena; diventa forte quanto il suo legame più debole. Il produttore, il distributore e l'operatore devono mantenere e migliorare tutti i programmi di sicurezza. Raccomandiamo a voi e a tutte le persone che si occupano del servizio o della manutenzione della macchina di leggere attentamente e capire la lista di seguito riportata che fornisce una serie di informazioni relative alla sicurezza.

⚠AVVERTENZA

- NON operare con la macchina senza prima leggere il Manuale del Proprietario corrispondente-
- Leggete tutti i messaggi di sicurezza contenuti in questo manuale e tutti i segnali di sicurezza apposti sulla macchina.
- NON lasciate che qualcuno operi sulla macchina senza aver prima ricevuto le adeguate istruzioni.
- Ogni modifica non autorizzata alla macchina può indebolire le sue funzioni e/o le sue sicurezze.
- Per qualsiasi chiarimento su questo Mauale, interpellate il vostro distributore Valley,

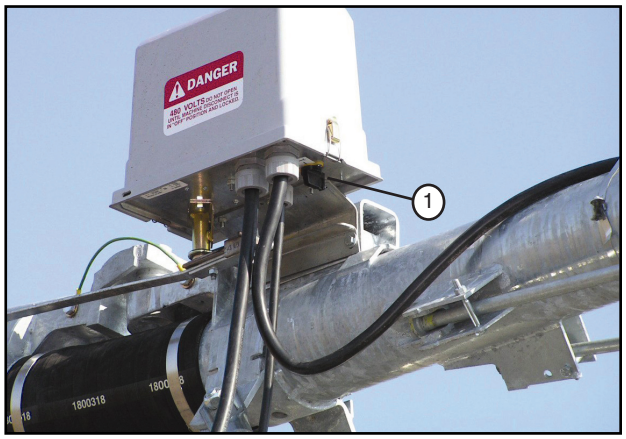
ISTRUITE I VOSTRI DIPENDENTI SULLA SICUREZZA

Quando assegnate ad un vostro dipendente la responsabilità di un'attrezzatura, è molto importante che venga istruito sull'uso in sicurezza. NON lasciate che nessuno operi su questa macchina senza aver prima ricevuto le adeguate istruzioni.

Un programma di addestramento sicurezza dovrebbe essere annualmente presentato ed il responsabile del servizio dovrebbe assicurarsi che tutti gli operatori abbiano compreso a fondo i messaggi relativi alla sicurezza e che cosa fare in casi di emergenza.

ARRESTI DI EMERGENZA

La macchina può essere fermata in qualsiasi momento, in qualsiasi punto portando l'interruttore di scollegamento posto al di sotto della scatola torre, sulla posizione "Off" - Vedi Fig. 12-1.



Fig, 12-1 1.Interruttore di scollegamento

⚠ ATTENZIONE

CORRETTA MESSA A TERRA

NON tentate di avviare la macchina fino a che l'impianto elettrico non sia stato correttamente installato con la relativa messa a terra da un tecnico qualificato, secondo i parametri degli standard richiesti. Vedi Fig. 12-2.

In caso di malfunzionamento elettrico, una non adeguata messa a terra della macchina, potrebbe causare gravi pericoli, fino alla morte.

E' responsabilità del proprietario della macchina assicurarsi che il fornitore di energia o il fornitore di materiale elettrico abbia adeguatamente provveduto alla messa a terra della macchina di irrigazone, come richiesto dai parametri del vostro standard elettrico nazionale. Se sulla macchina è stata correttamente eseguita la messa a terra ed inseriti fusibili di dimensione adeguata, le probabilità di incidenti causati da shock elettrico sono veramente molto basse.

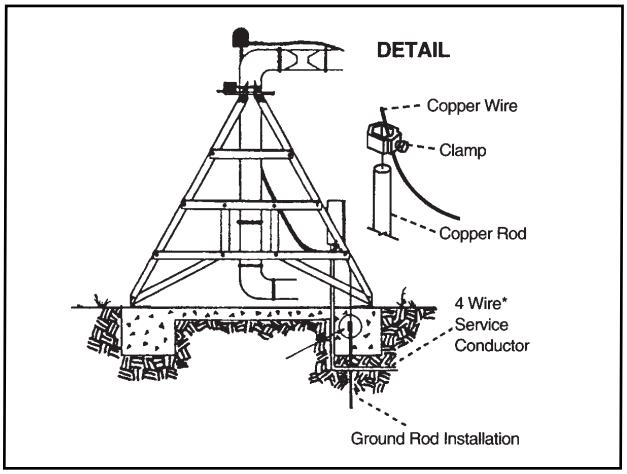


Fig 12-2

NOTA

- Tutte le forniture di corrente a 480 VAC, 60 Hz. (380 VAC, 50 Hz.) devono avere un cavo di induzione a 4 fili. Tre linee di conduzione 480 VAC (380 VAC) ed una per la messa a terra che sarà sufficientemente larga per portare la messa a terra dei cavi conduttori a questo servizio.

- Ogni volta che una macchina spostabile viene mossa, il cavo di messa a terra deve essere ricollegato al suolo e l'integrità elettrica ricontrollata prima del riavvio della macchina.

Operare sulla macchina con sicurezza (Continua)

⚠PERICOLO

TOGLIETE CORRENTE QUANDO UTILIZZATE LA MACCHINA PER SERVIZIO

Togliete SEMPRE corrente alla macchina prima di operare per ragioni di servizio o di manutenzione. Quando dovete effettuare la manutenzione, DOVETE SEMPRE disconnettere l'energia posizionando su OFF la leva sul quadro pannello di controllo. Vedi Fig. 13-1.

Fig 13-1 1. Leva di scollegamento elettrico
2. Serraggio

L'adesivo di sicurezza blu OSHA deve essere compilato con il nome della persona da contattare prima di ristabilire il collegamento elettrico della macchina. Vedi fig 13-2.

Fig 13-2

⚠AVVERTENZA

PERSONALE DI SERVIZIO QUALIFICATO

Se non avete nozioni di elettricità o avete dei dubbi su come procedere sulla macchina, contattate il personale di assistenza e non azzardate interventi.

⚠AVVERTENZA

PROTEGGETE TUTTE LE TRASMISSIONI CHE DANNO ENERGIA
INCLUSE LE CINGHIE E LE TRASMISSIONI DI CORRENTE
RIMETTETE TUTTE LE PROTEZIONI E LE CINGHIE DI PROTEZIONE, SE SONO STATE RIMOSSE PER MANUTENZIONE

⚠ATTENZIONE

MARCATE E PROTEGGETE TUTTE LE LINEE ELETTRICHE

NON scavate fossi profondi e non dissodate il terreno vicino ai cavi interrati di corrente di servizio.

NON scavate fossi circolari in prossimità dell'unità guida. Un solco di dissodamento profondo potrebbe causare seri stress alla struttura della macchina.

Nel caso in cui abbiate arato in modo profondo il vostro terreno, potete fare il primo giro della macchina ad una velocità del 100%.

⚠ATTENZIONE

SOSPETTO DI CORTO CIRCUITO

Se sospettate un corto circuito, NON toccate la macchina. Chiamate immediatamente un'elettricista qualificato o un tecnico Valley autorizzato.

Fra le circostanze che potrebbero indurvi a sospettare un corto circuito, potrebbero esserci:
- Danni fisici alla macchina o al cavo della campata.
- Un recente temporale con fulmini
- Caratteristiche operative insolite della macchina.

Se avete il sospetto di un corto circuito perchè quando toccate la macchina sentite una sorta di formicolio (scossa) NON toccate più la macchina. Chiamate immediatamente un'elettricista qualificato o un tecnico autorizzato Valley.

Sicurezza

Operare sulla macchina con sicurezza (Continua)

⚠ ATTENZIONE

LA MACCHINA ED I TEMPORALI

Allontanatevi dalla macchina durante i temporali. Una macchina per irrigazione rappresenta un buon conduttore al suolo inoltre la parte più alta della macchina potrebbe agire come buon ricettore di fulmini!

⚠AVVERTENZA

NON USATE FUSIBILI SOVRA DIMENSIONATI.

I fusibili sono dimensionati per la protezione necessaria ad ogni macchina.

Ad ogni partenza e quando dovete sostituire i fusibili, accertatevi di utilizzare fusibili di dimensioni adeguate.

⚠ AVVERTENZA

SERRAFILI A SPINA

Togliete corrente prima di collegare o scollegare qualsiasi serrafilo a spina.

⚠ AVVERTENZA

NON OPERATE CON TEMPERATURE FREDDE

Lo spruzzo dell'acqua ha un'effetto raffreddante e l'acqua può gelare anche se la temperatura esterna è leggermente al di sopra dello zero.

Fermate la macchina con una temperatura esterna di 4,5° Celsius. Non lavorate con la macchina se la temperatura è sotto lo soglia dei 4,5°.

- **I DANNI CAUSATI ALL'ATTREZZATURA DA GELATE NON SONO COPERTI DA GARANZIA.**
- **E' IMPORTANTE ASSICURARSI CHE TUTTI I DRENAGGI DEI TUBI SIANO FUNZIONANTI PER PREVENIRE IL BLOCCO DOVUTO A GELATE.**

⚠ AVVERTENZA

EVITATE IL CONTATTO CON GETTI DI ACQUA AD ALTA PRESSIONE.

Evitate il contatto del corpo con getti di acqua ad alta pressione.

⚠ ATTENZIONE

EVITATE IL CONTATTO CON PRODOTTI CHIMICI

Evitate l'esposizione ai getti mentre i prodotti chimici vengono immessi nell'acqua. Leggete il programma di miglioramento EPA (PR Notice 87-1) e tutte le istruzioni sulle applicazioni di prodotti chimici.

Se avete in programma di eseguire delle chimichizzazioni, attenetevi alle norme di sicurezza vigenti nella vostra Nazione e nel vostro territorio e verificate la certificazione, l'efficienza e la calibrazione della pompa di iniezione. Tenete a portata di mano dell'acqua ed assicuratevi che, in caso di incidente, ci sia qualcuno nei pressi che possa aiutarvi. Dovete inoltre essere a conoscenza delle corrette regole per il lavaggio in caso di fuoriuscita del prodotto chimico.

- **USATE SEMPRE ABBIGLIAMENTO PROTETTIVO QUANDO MANEGGIATE PRODOTTI CHIMICI. E' INOLTRE CONSIGLIATO L'USO DI OCCHIALI DI SICUREZZA E GUANTI. USATE TUTE PROTETTIVE.**
- **SE NON VENGONO INSTALLATI CAPACI DISPOSITIVI DI SICUREZZA NELLA POMPA DI INIEZIONE, PUO' INTERVENIRE UNA CONTAMINAZIONE NELL'ACQUA UTILIZZATA PER L'IRRIGAZIONE.**

⚠ PERICOLO

AVVIO ALBERI A CARDANI SENZA PREAVVISO

Su ogni torre un motore elettrico energizza due alberi a cardani collegati ai motorini delle ruote. Questi alberi a cardani possono avviarsi od arrestarsi senza preavviso.

- NON toccate gli alberi a cardani rotanti o le loro protezioni. Lembi dell'abbigliamento possono impigliarsi e causare gravi infortunii.
- NON operate sulla macchina fino a che l'interruttore di collegamento sia sulla posizione "OFF".
- Rimettete SEMPRE le protezioni dopo ogni operazione.
- MENTRE LA MACCHINA OPERA, LE PROTEZIONI DEGLI ALBERI A CARDANI DEVONO ESSERE SEMPRE NELLA LORO POSIZIONE

Operare sulla macchina con sicurezza (Continua)

⚠ AVVERTENZA

CONTROLLATE IL PERCORSO DELLE RUOTE PRIMA DI AVVIARE LA MACCHINA

Ad ogni partenza, assicuratevi che l'area intorno alla macchina sia sgombra da cose o persone. Le ruote guida sono potenti e possono scavalcare altri veicoli, attrezzature, etc.

⚠ AVVERTENZA

TENETE LONTANO I BAMBINI

Una macchina Pivot non è un'attrezzatura per giocare.

Evitate che i bambini si arrampichino o giochino nei pressi della macchina. Questo potrebbe essere estremamente pericoloso, soprattutto se la macchina sta operando.

⚠ AVVERTENZA

CONTROLLATE SEMPRE LA DIREZIONE DI MARCIA DELLA MACCHINA

NON operate con la macchina se si muove nella direzione di marcia opposta a quella scelta.

La direzione di marcia "avanti" deve essere in senso orario mentre quella "indietro" sarà in senso antiorario.

⚠ AVVERTENZA

TENETE IL GETTO DI ACQUA LONTANO DALLE STRADE

In quasi tutte le nazioni è proibito lasciare che gli spruzzi di acqua bagnino le strade statali e provinciali. Esso potrebbe infatti risultare un grave pericolo per i veicoli che passano.

Se vengono utilizzati irrigatori finali, assicuratevi di leggere e capire le istruzioni relative all'avvio e all'arresto dell'irrigatore per evitare che gli spruzzi di acqua arrivino sulle strade adiacenti.

Nel caso in cui gli spruzzi di acqua di un'irrigatore finale arrivino su una strada, interrompete immediatamente il lavoro ed operate le modifiche necessarie sul suo settaggio o chiamate un tecnico autorizzato Valley per riparare il meccanismo della pistola di irrigazione finale.

⚠ AVVERTENZA

SICUREZZA NELLE OPERAZIONI DI ARRESTO IN UNA PARTE DEL PERCORSO DI IRRIGAZIONE.

Se la macchina cambia direzione in prossimità di una strada, di un'ostacolo come ad esempio edifici, file di alberi o pali dell'alta tensione, DOVETE dotare la macchina di una barriera fisica di arresto che intervenga a fermare la macchina nel caso in cui il meccanismo di inversione non funzioni. Vedi Fig. 15-1.

Contattate il vostro agente Valley per avere maggiori informazioni sulle barriere fisiche necessarie per l'arresto sicuro della macchina in queste circostanze.

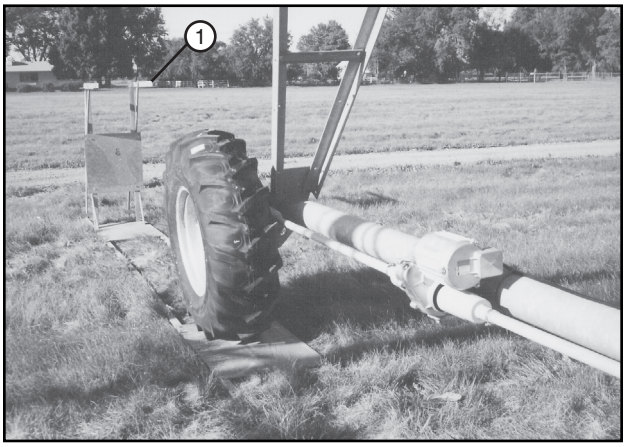


Fig. 13-1 1. Barriera Fisica

⚠ AVVERTENZA

USO CORRETTO DELLA SICUREZZA DELLA MACCHINA

Ogni qualvolta si deve bypassare o disabilitare il sistema di sicurezza della macchina, OCCORRE usare molta attenzione in quanto tutti i circuiti automatici di sicurezza verranno chiusi.

NON tenete MAI premuto per più di 3-5 secondi il tasto SICUREZZA in posizione AVVIO.

NON bypassate MAI la sicurezza se non avete la visione completa della macchina.

L'operatore DEVE ispezionare tutta la macchina ad ogni tentativo di bypass della sicurezza.

Il ripetersi di tentativi di by-passaggio della sicurezza può causare gravi danni alla struttura della maccchina.

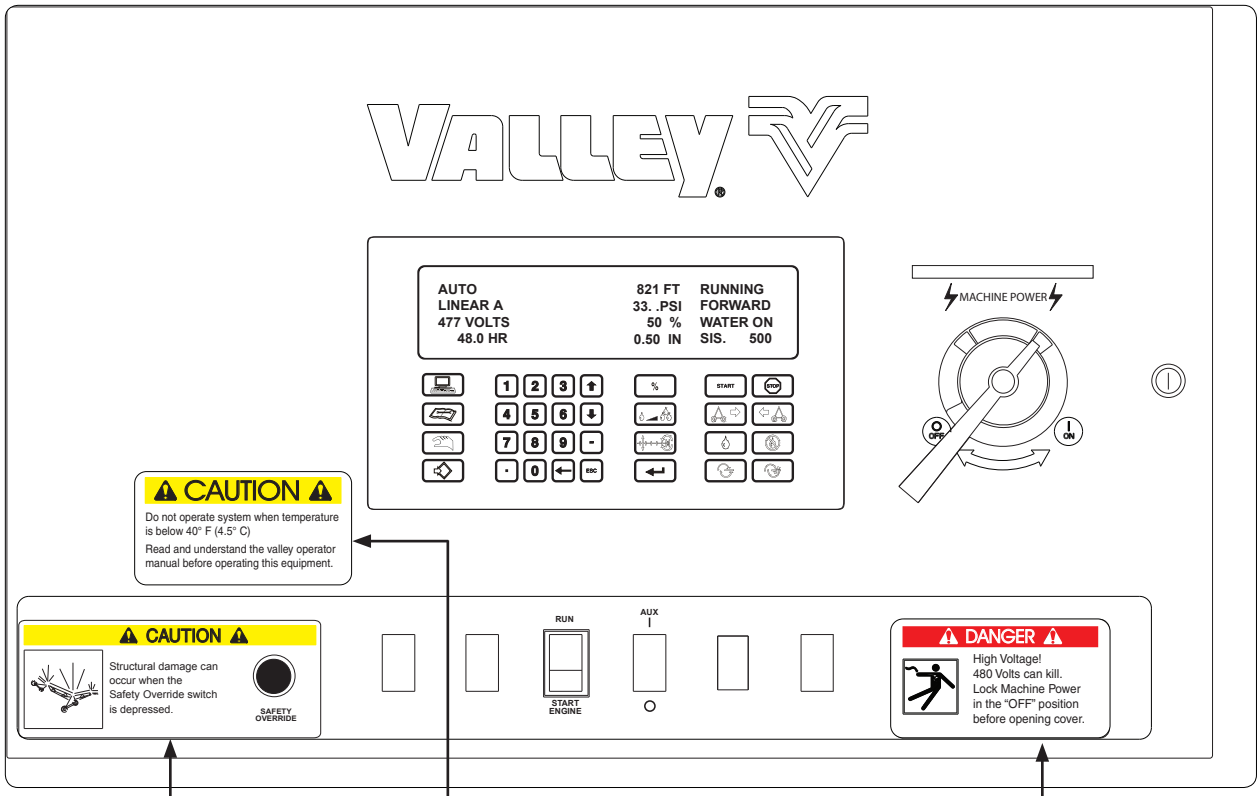
Chiamate il vostro agente Valley se la macchina non parte.

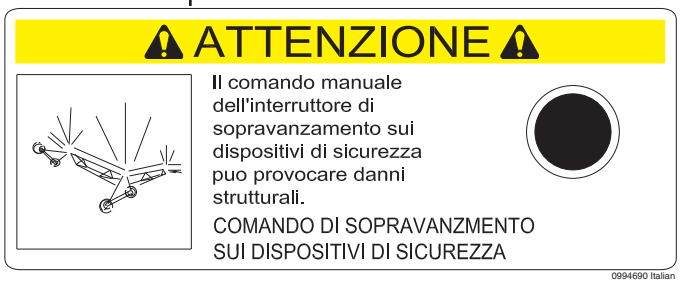
Pannello Di Controllo Valley AutoPilot

Sicurezza

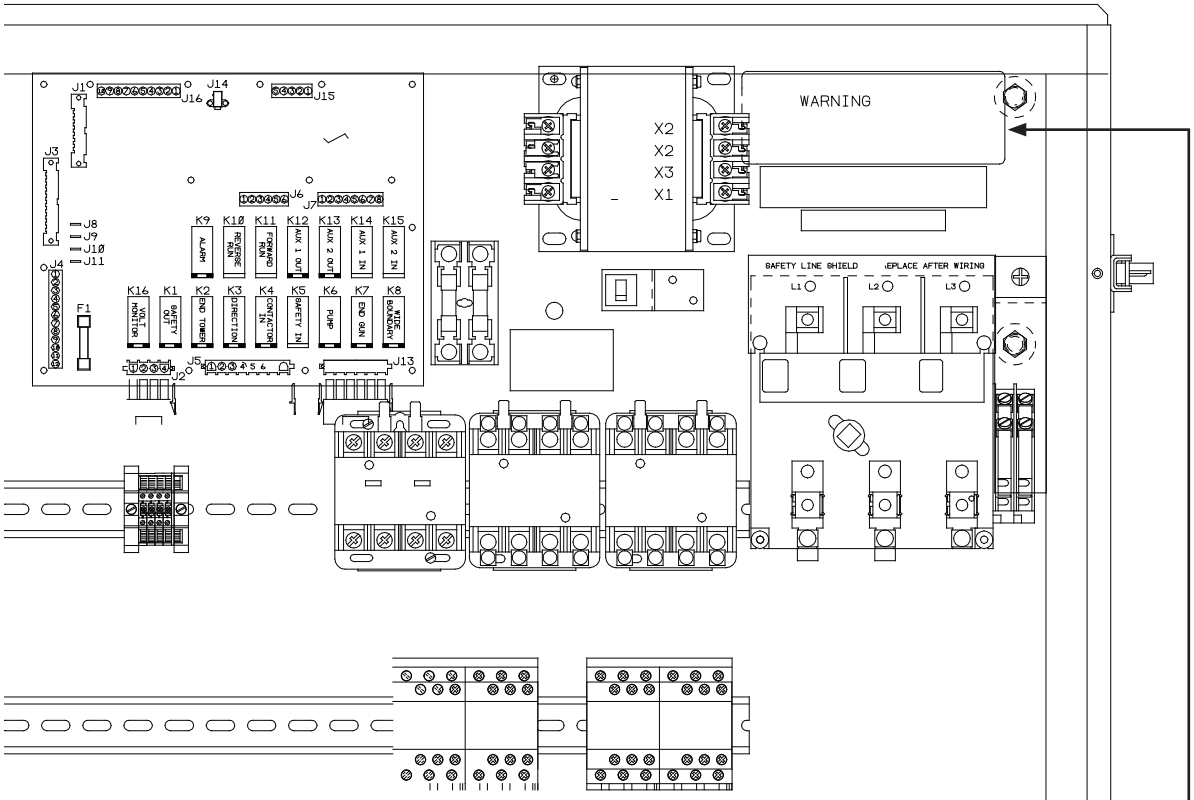
Etichette adesive di sicurezza

Si possono trovare in vari punti della macchina queste etichette adesive con scritto "Pericolo", "Attenzione", "Avvertenza" e sia voi che gli altri operatori dovete familiarizzare con il loro significato. Nel caso si renda necessaria la sostituzione di una di queste etichette, chiamate il vostro agente Valley.





Etichette adesive di sicurezza (Continua)



USATE CAVI DI RAME CON ISOLAMENTO A 60° C

USATE SOLO CAVI DI RAME

PERICOLO

RIPOSIZIONARE GLI SCHERMI DOPO AVER ESEGUITO IL CABLAGGIO.

L'ESECUZIONE DI UN CABLAGGIO DI INSTALLAZIONE INAPPROPRIATO SU QUESTA MACCHINA DI IRRIGAZIONE PUÒ CAUSARE LESIONI AL PERSONALE E DANNI ALLE ATTREZZATURE. QUESTA MACCHINA DI IRRIGAZIONE DEVE ESSERE COLLEGATA AD UN SERVIZIO ELETTRICO A QUATTRO FILI, DOTATO DI MESSA A TERRA. QUESTA MACCHINA DI IRRIGAZIONE DEVE ESSERE DOTATA DI MESSA A TERRA COME RICHIESTO DAL "CODICE ELETTRICO NAZIONALE STATUNITENSE" E DAI CODICI LOCALI APPLICABILI. IL MANUALE DEL PROPRIETARIO DELLA MACCHINA VALLEY CONTIENE GLI STANDARD PER L'IMPIANTO ELETTRICO E I DISPOSITIVI DI IRRIGAZIONE.

COLLEGAMENTO ALIMENTAZIONE PRINCIPALE

TUBAZIONE 1 TUBAZIONE 2 TUBAZIONE 3

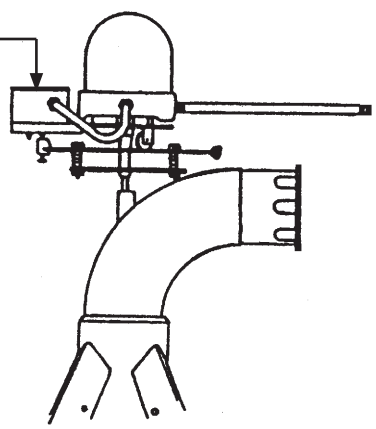
0994754 Italian

DANGER

HIGH VOLTAGE

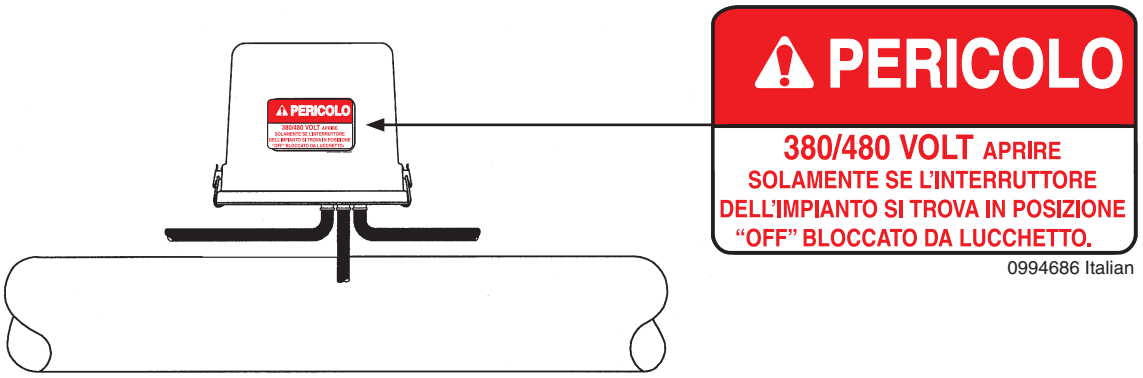
DO NOT OPEN UNLESS PIVOT DISCONNECT SWITCH IS IN THE "OFF" POSITION

0991148

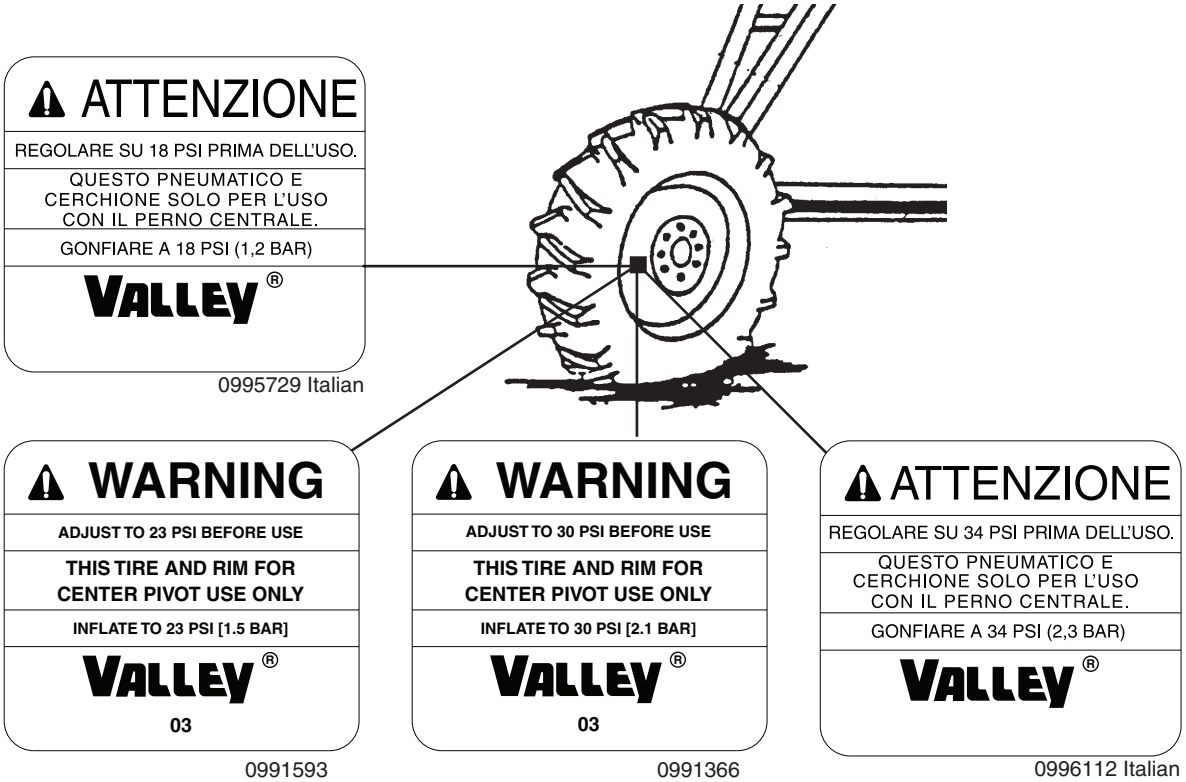


Sicurezza

Etichette adesive di sicurezza (Continua)



0994686 Italian



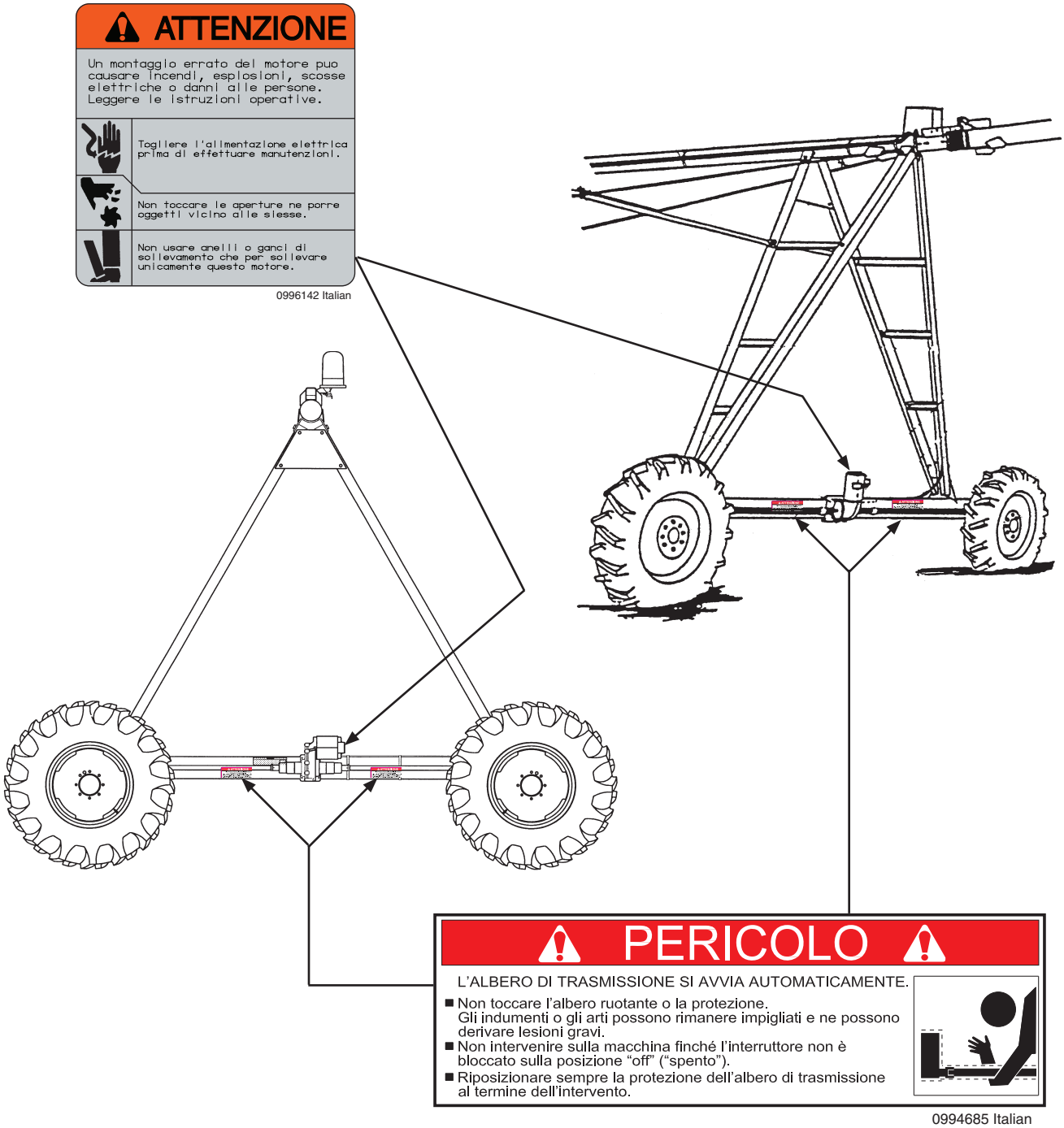
0995729 Italian

0991593

0991366

0996112 Italian

Etichette adesive di sicurezza (continua)



Sicurezza

Caratteristiche Generali

Lo scopo delle pagine contenute in questa sezione è quello di fornire una breve descrizione del pannello di controllo Valley AutoPilot, le sue applicazioni, i componenti ed i relativi comandi.

Applicazioni

Lineare Universal

Il Lineare Universal può operare come pivot o come lineare. Vedi Fig. 21-1.

Nel modo Pivot il carro ha un meccanismo girevole che consente alla campata di pivottare attorno al carro mentre il resolver funziona per la posizione radiale.

Nel modo Lineare il carro utilizza degli interruttori di prossimità per mantenere il carro allineato con la prima campata. Nel carro la sterzata viene ottenuta con un lato che va in avanti e l'altro che va indietro.

Figure 21-1 Universal Linear

Nel pannello di controllo Valley AutoPilot il sistema tipo è quello del Lineare Universal e la zona di lavoro viene determinata sulla base dell'ubicazione della macchina nel campo rispetto ai Lineare A,B o al Pivot A,B,C o D.

Modo Automatico

Sul Lineare Universal può essere utilizzato il modo automatico.

Quando viene utilizzato il modo automatico i comandi di transizione possono venire programmati in modo che controllino automaticamente il passaggio dal modo lineare a quello pivot e viceversa. Tutto questo, basandosi sulla posizione della macchina nel campo di lavoro.

La configurazione base di esempio consta di 4 transizioni: 2 zone Lineari e 2 zone Pivot. Vedi Fig. 21-2.

La configurazione avanzata di esempio consta di 8 transizioni: 2 zone Lineari e 4 zone Pivot. Vedi Fig. 21-3.

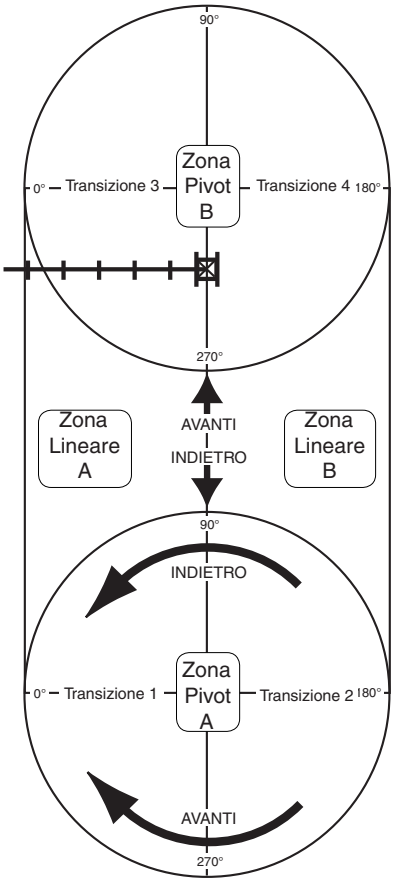


Fig 21-2 Lineare Universal Esempio Configurazione base

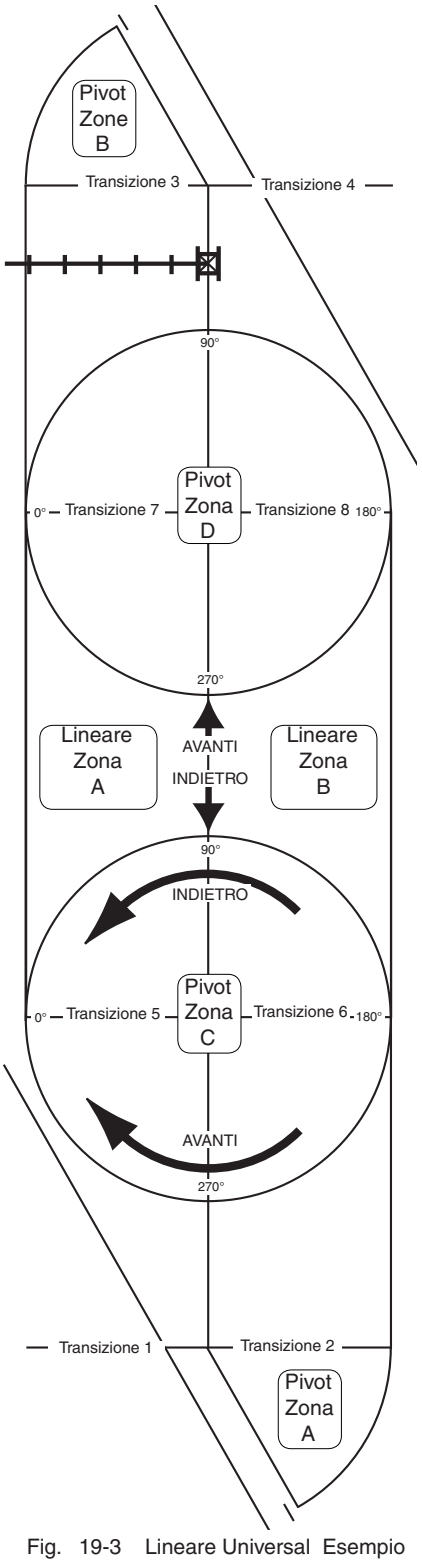


Fig. 19-3 Lineare Universal Esempio Configurazione Avanzata

Pannello Di Controllo Valley AutoPilot

Caratteristiche Generali

Applicazioni (continua)

Lineare Pivottante Valley

Il Lineare Pivottante Rainger può funzionare sia come un Lineare che come un Pivot. Vedi Fig. 22-1.

Il carro del Lineare Pivottante Rainger ha un meccanismo di pivottamento che consente alla campata di pivottare attorno al carro mentre il resolver assicura le funzioni di posizione radiale.

Figure 22-1 Valley Linear Swing Around

La funzione di pivottamento prevede un'intervento manuale durante il modo Pivot. Occorre infatti chiudere ed aprire manualmente le serrature affinchè il lineare pivotti attorno alla macchina. Gli interruttori di prossimità e le serrature determineranno se la macchina si trova in Lineare A, Lineare B o nel modo Pivot.

Nel pannello di controllo Valley AutoPilot il sistema tipo adottato è il Lineare Universal e la zona viene stabilita sulla base dell'ubicazione della macchina nel campo di lavoro, a Lineare A o B o Pivot. Non deve essere utilizzato il modo automatico con il Lineare Pivottante,

Una configurazione esempio di campo consta di 2 zone Lineare ed 1 Pivot a ciascun fine campo. See fig. 22-2.

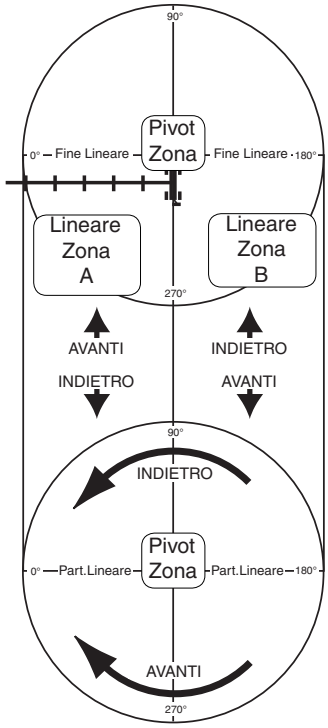


Fig. 22-2 Esempio di configurazione di campo con Lineare Pivottante P

Field Configuration Example

Lineare Pivottante a 2 o 4 ruote

Il Lineare Pivottante a 2 o 4 ruote può funzionare sia come Lineare che come Pivot. Vedi Fig.22-3.

Il Lineare Pivottante a 2 o 4 ruote non ha un dispositivo di pivottamento. Il carro viene montato compatto con la prima campata. Di conseguenza il resolver non c'è.

La funzione di pivottamento deve essere introdotta durante il modo Pivot. L'operatore deve o girare le ruote del Lineare a 2 ruote nella posizione di pivottamento oppure abbassare le ruote di pivottamento nel Lineare a 4 ruote per alzare le ruote di guida dal terreno. Questo consentirà all'intero carro di ruotare durante le operazioni di pivottamento.

Fig. 22-3 Lineare Pivottante 4 Ruote

Il sistema tipo nel pannello di controllo Valley AutoPilot, è fissato su Lineare Pivottante e la zona viene determinata sulla base della posizione della macchina nel campo, o a Lineare A, o Lineare B o a Pivot. Il modo automatico non può venire utilizzato nel Lineare Pivottante.

Un'esempio di configurazione con 2 zone Lineari ed 1 zona Pivot ad entrambe le estremità del campo, viene dato alla fig.22-2.

Applicazioni (continua)

Lineare Standard

Il Lineare Rainger standard ed il Lineare Valley a due ruote sono entrambi Lineari Standards. Vedi Fig.23-1. Un Lineare Standard può operare solo come Lineare perchè non ha un meccanismo di pivottamento ed il carro viene montato in modo compatto sulla prima campata.

Fig. 23-1 Lineare Rainger

Lineare 2 ruote

Nel pannello di controllo Valley AutoPilot, il sistema tipo adottato è quello di un Lineare standard e la zona viene stabilita sia a Lineare A o B. Con un Lineare standard non si può utilizzare il modo automatico.

Una configurazione esempio di campo consta di 2 zone Lineari. Vedi Fig. 23-2.

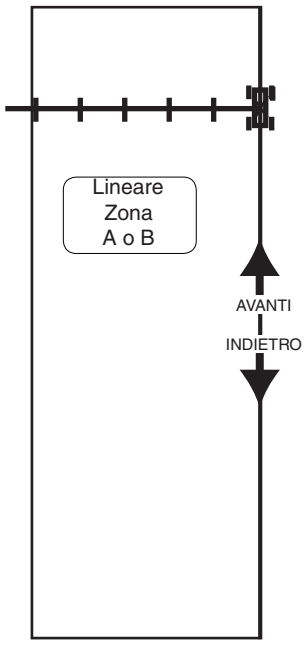


Fig. 23-2 Esempio di configurazione Lineare Standard

Pannello Di Controllo Valley AutoPilot

Caratteristiche Generali

Applicazioni (continua)

Pivot Spostabile

Il Pivot spostabile a slitta, il Pivot spostabile a 4 ruote e il Pivot spostabile a 2 ruote fanno parte tutti della categoria Pivot spostabili. Vedi Fig. 24-1.

Fig. 22-1 Pivot Spostabile a slitta

Pivot spostabile 4 ruote

Pivot spostabile 2 ruote

Un Pivot spostabile può funzionare solo come Pivot. E' dotato di un meccanismo di pivottamento in modo che il resolver possa essere utilizzato per indicare la posizione radiale. Per ogni Pivot, possono essere programmate le funzioni dell'irrigatore finale, della fermata programmata e dei programmi di irrigazione.

Per il Pivot spostabile non può essere utilizzato il modo automatico.

Il Pivot spostabile può venire spostato, appunto, in diverse posizioni del campo. Una configurazione esempio consta di 4 zone Pivot: A,B,C o D . Vedi Fig. 24-2

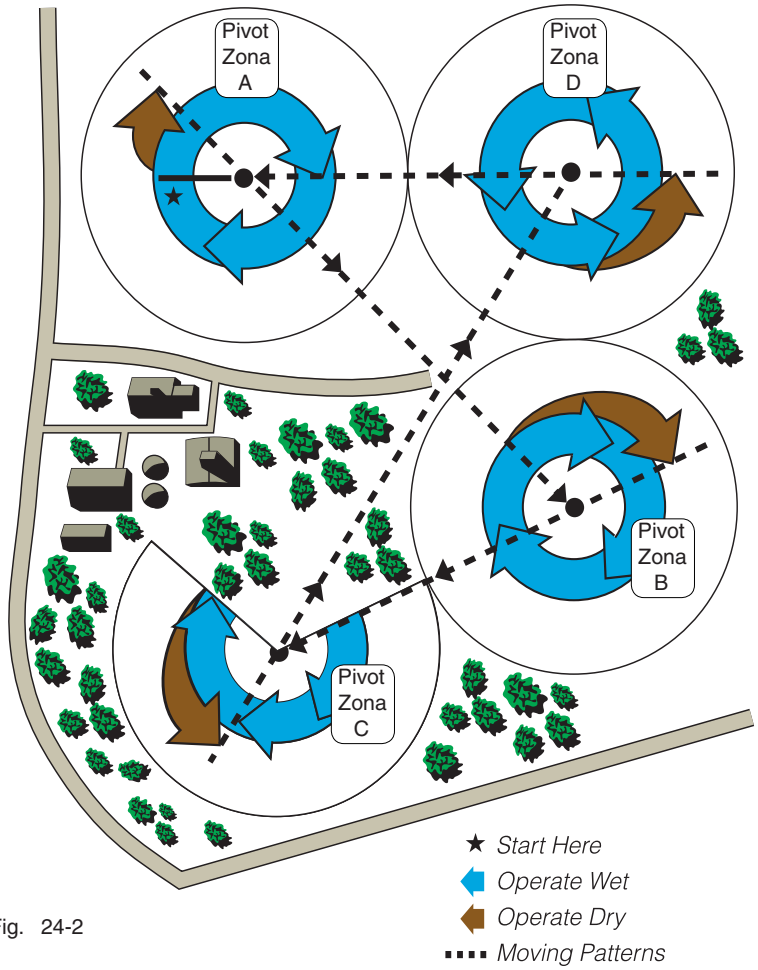


Fig. 24-2

Pannello di controllo

Il Pannello di controllo Valley AutoPilot utilizza una scheda per l'esecuzione dei comandi operativi. Essa è collegata con il display dello schermo sul modulo del pannello di controllo. vedi Fig. 25-1.

Scollegamento rete principale

Questo interruttore - leva scollega tutta la macchina ad eccezione dei terminali di entrata corrente superiori sull'interruttore principale all'interno del pannello di controllo. L'interruttore funziona dando (ON) o togliendo (OFF) energia. Vedi Fig. 25-1 (3).

Interruttore sovraccarico sicurezza

Il circuito di sicurezza della macchina può essere by-passato spingendo questo interruttore assieme al tasto "Start". Vedi Fig. 25-1 (4).

⚠ ATTENZIONE

NON TENETE MAI PREMUTO PER PIU' DI 3 SECONDI L'INTERRUTTORE SOVRACCARICO SICUREZZA.
L'USO DI QUESTO INTERRUTTORE PUO' PROVOCARE SERI DANNI STRUTTURALI ALLA MACCHINA.
CHIAMATE IL VOSTRO AGENTE VALLEY IN CASO DI PROBLEMI CON L'AVVIO DELLA MACCHINA.

Timer ritardo 3 secondi

Il circuito del pannello di controllo è dotato, al suo interno, di un timer ritardatore di 3 secondi. Nel caso di una momentanea perdita di corrente o abbassamento del voltaggio, la macchina rimarrà in funzione se la corrente viene ridata entro 3 secondi.

Ritardatore di riavvio pompa

Nel caso in cui il pannello di controllo comandi il riavvio automatico della pompa di irrigazione, la pompa deve essere protetta da eventuali danni da un ritardatore di riavvio. Esso deve essere inserito nel circuito della pompa fra il pannello di controllo della macchina e la pompa.

⚠ AVVERTENZA

NEL CASO SIA PREVISTA UNA POMPA ELETTRICA CONTROLLATA AUTOMATICAMENTE, DAL PANNELLO, E' NECESSARIO INSTALLARE UN RITARDATORE DI RIAVVIO POMPA CHE VADA A LIMITARE I POSSIBILI DANNI DERIVANTI UNA MOMENTANEA PERDITA DI PRESSIONE DI 3 SECONDI O MENO.
NECESSARIO INSTALLARE, DAL PANNELLO, UN RITARDATORE DI RIAVVIO POMPA CHE LIMITI I POSSIBILI DANNI DERIVANTI DA MOMENTANEA PERDITA DI PRESSIONE DI 3 O MENO SEC.

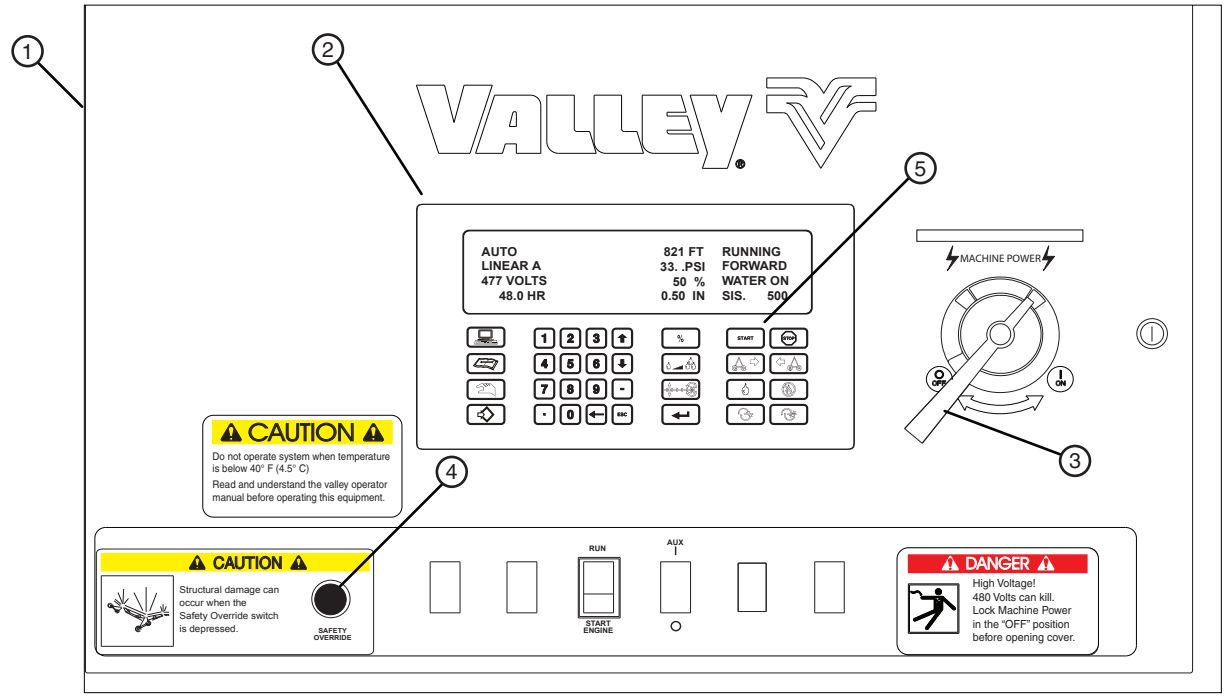


Fig. 25-1

1. Pannello di controllo
2. Modulo Pannello di controllo
3. Interrut. scolleg. principale
4. Interrut. sovraccarico sicurezza
5. Tasto Avvio

Pannello Di Controllo Valley AutoPilot

Caratteristiche Generali

Schermo Pannello di controllo - Rif. 1

Lo schermo del pannello di controllo viene utilizzato per mostrare lo stato delle operazioni in corso della macchina di irrigazione e tutte le informazioni necessarie per programmare e selezionare le funzioni. Sia quando l'interruttore generale è inserito su "ON", sia quando l'operatore non sta eseguendo alcuna programmazione, lo schermo del pannello di controllo indica lo stato reale della macchina. Vedi Fig. 26-1. Viene data di seguito una breve descrizione delle funzioni dello schermo - Rif. 2 Funzioni

NOTE **Questo esempio di stato dello schermo illustra le condizioni operative tipiche in corso di una macchina di irrigazione . Lo stato dello schermo di questa macchina indica:**

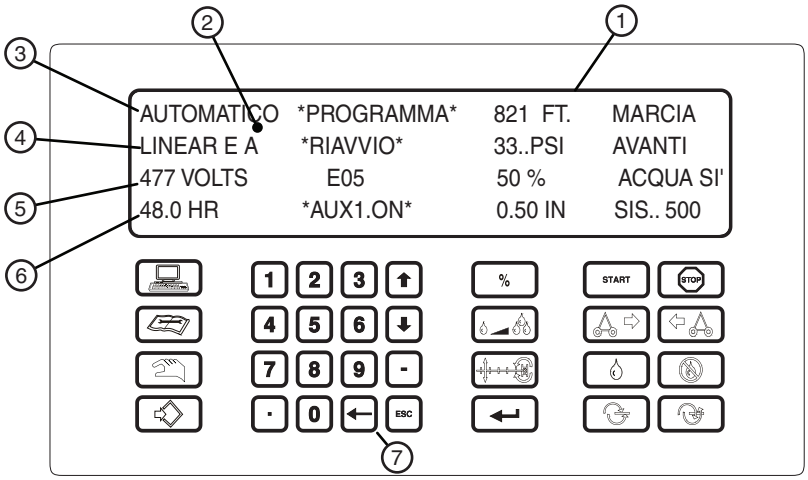


Fig. 26-1
1.Schermo Pannello controllo
2. Impostazioni di fabbrica
3.Modo transizione
4. Modo Macchina/zona
5. Voltaggio
6.Ore/giro
7.Freccia indietro

Modo Transizione - Rif.3

Indica il modo di transizione in essere. Il modo di transizione può venire fissato in modo manuale o automatico e viene indicato sullo schermo soltanto quando il sistema tipo di costanti viene dato ad un Lineare Universal. In tutti gli altri tipi, viene indicata l'ora ed il giorno invece che il modo di transizione. Vedi Fig, 26-1.

Modo Macchina /Zona- Rif. 4

Indica il modo operativo in corso nella macchina. I modi della macchina/zone, possono essere: Pivot A,B,C,D o Lineare A o B, configurati secondo il sistema tipo. Vedi Fig. 26-1.

Voltaggio - Rif. 5

Indica il voltaggio reale in essere nella macchina. La macchina si spegnerà se il voltaggio dovesse scendere al di sotto del limite di voltaggio minimo stabilito. Vedi Fig. 26-1.

Ore/Giro - Rif.6

In una macchina funzionante nel modo Pivot, indica il numero di ore necessario per completare un giro di campo sulla base della percentuale di lavoro pre-impostata. Vedi Fig. 26-1.

In una macchina funzionante nel modo Lineare, indica il numero di ore necessarie per completare un passaggio sulla base della percentuale di lavoro pre-impostata. Vedi Fig. 26-1.

Ora e data

La schermata relativa all'ora ed al giorno varia a secondo del tipo di sistema impostato.

Per vedere sia l'ora che la data, spingere il tasto "Freccia Indietro" Rif.7. nel momento in cui appare la schermata iniziale. Appariranno quindi l'ora e/o la data
Vedi Fig. 24-2

Per ritornare alla schermata iniziale, spingere nuovamente il tasto "FRECCIA INDIETRO" altrimenti dopo 60 secondi si ritornerà automaticamente alla schermata iniziale.

- Se sono le 1,45 del pomeriggio, l'ora apparirà nel formato delle 24 ore e cioè : 13.45. Vedi Fig. 26-2.

- Se la data è il 18 Agosto 2008, la data apparirà 08/18/07 oppure 18/08/07, a secondo de tipo di unità di misura scelto. Vedi Fig. 26-2.

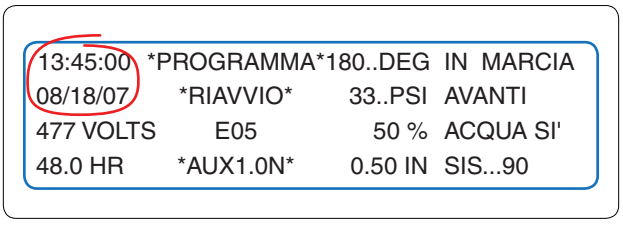


Fig. 26-2

Schermata Pannello di Controllo (continua)

Avviso di programma - Rif 1

Questa nota indica che è stato inserito un programma che attende di essere eseguito. Vedi Fig. 27-1.

- Nel caso in cui non ci siano programmi inseriti o in attesa, non apparirà il messaggio "Programma".

Avviso di Riavvio - Rif. 2

Sta ad indicare che sono attivi il RIAVVIO AUTOMATICO, LE OPERAZIONI GIORNALIERE PROGRAMMATE E/O I CICLI DI LAVORO. Vedi Fig. 27-1.

- Nel caso in cui i programmi di RIAVVIO AUTOMATICO, OPERAZIONI GIORNALIERE E CICLI DI LAVORO siano inattivi, il messaggio "Riavvio" non apparirà sullo schermo.

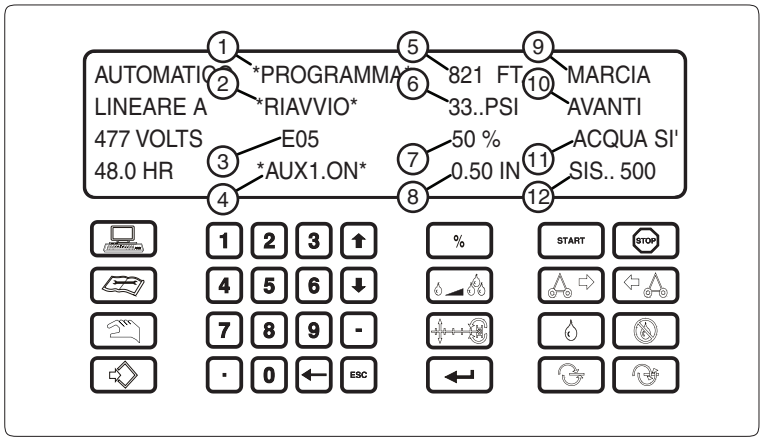


Fig. 27-1

1. Segnale Programma
2. Segnale Riavvio
3. Segnale Cod.Errore
4. Segnale Aux 1
5. Posizione Campo
6. Pressione Acqua
7. Imp. Percent.
8. Imp. Prof. Irrigazione
9. Stato Macchina
10. Senso Direzione
11. Stato Acqua
12. Segnale SIS

Avviso di Codice di Errore - Rif. 3

Mostra un codice di errore che rileva un cambio nello stato programmato in precedenza. Vedi Fig. 27-1.

- Se non viene rilevato nessun cambiamento nello stato programmato, non apparirà nessun codice di errore (vedi Diagnostica a pag. 61).

Ausiliare #1 - Rif. 4

Indica che l'opzione Ausiliare #1 è attiva. Vedi Fig. 27-1.

- Se l'opzione Ausiliare #1 non è attiva, il messaggio non apparirà.
- Lo stato dell'Ausiliare #2 non viene indicato nello schermo.

Posizione campo- Rif. 5

Indica la posizione della macchina nel campo di lavoro. Vedi Fig. 27-1.

- Quando la macchina si trova nella zona Pivot, la posizione viene espressa in gradi.
- Quando la macchina si trova nella zona Lineare, la posizione della macchina viene espressa in piedi o in metri (a seconda della unità di misura prescelta) calcolati dal punto di partenza del Lineare.

Pressione dell'acqua - Rif. 6

Indica la pressione reale dell'acqua rilevata dal trasduttore di pressione in pollici quadrati (psi) o in Kilopascal (kPa), secondo l'unità di misura prescelta. Vedi Fig. 27-1.

Impostazione percentuale di irrigazione- Rif. 7

Indica la reale percentuale di lavoro della macchina di irrigazione sia in modo Pivot che in modo Lineare. Vedi Fig. 27-1.

Profondità di irrigazione - Rif. 8

Indica la reale profondità di irrigazione della macchina sia in modo Pivot che in modo Lineare . Essa viene espressa in pollici o millimetri, secondo l'unità di misura prescelta. Vedi Fig.27-1.

Stato della Macchina - Rif. 9

Indica lo stato reale della macchina: IN MARCIA, FERMA o IN ATTESA per la pressione dell'acqua. Vedi Fig. 27-1.

Direzione - Rif. 10

Indica la direzione , AVANTI o INDIETRO , che la macchina è stata programmata per fare o sta facendo, nella direzione avanti(Lineare) o oraria(Pivot). Vedi Fig. 27-1.

Stato Acqua - Rif. 11

Indica lo stato in corso della macchina con riferimento al funzionamento CON o SENZA ACQUA. Vedi Fig. 27-1.

Fermata in posizione programmata : Stop/Ripartenza nel campo (SIS) -Rif. 12

Indica le posizioni di ripartenza programmate nel campo. Vedi Fig. 27-1.

- Se il tasto stop/ripartenza è stato premuto e la macchina si trova in questa zona nel campo, sullo schermo apparirà SIS più l'indicazione della posizione di stop/ripartenza. Vedi Fig. 27-1.

  Esempio: Zona Pivot = SIS ...90 (gradi)
  Zona Lineare = SIS....500 (piedi o metri)
- Se la funzione stop/ ripartenza è attiva, ma non nella stessa zona del campo in cui si trova la macchina, sulla schermata apparirà solo SIS..ON.
- Se la funzione stop/ripartenza non è attiva, sullo schermo apparirà SIS....OFF.

Pannello Di Controllo Valley AutoPilot

Caratteristiche Generali

Tasti Funzione

I tasti funzione sono collocati sulla parte sinistra anteriore dello schermo. Vedi Fig. 28-1.

I tasti funzione vengono utilizzati per la programmazione del pannello, per visualizzare i dati e selezionare le opzioni non usate spesso. Di seguito potrete trovare alcuni chiarimenti sulle funzioni di ciascun tasto:

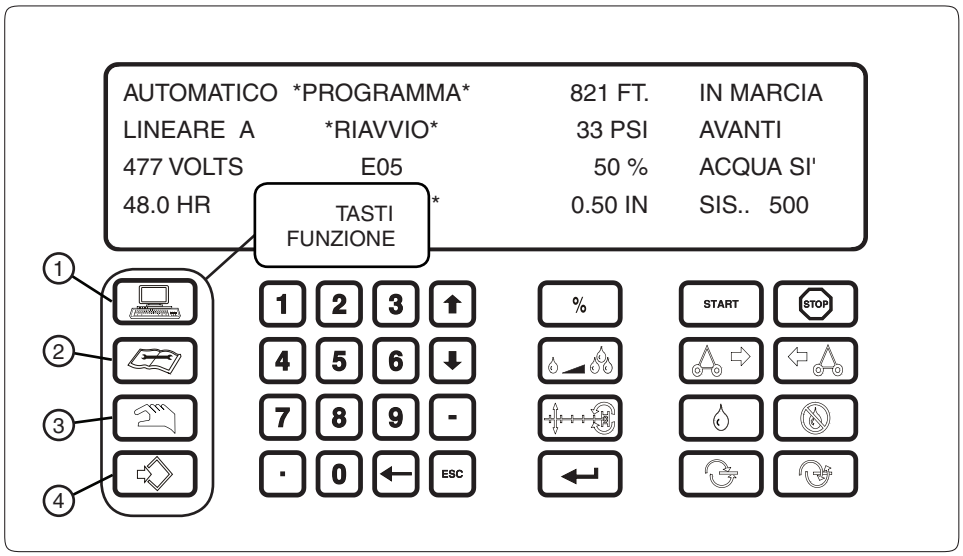


Fig. 28-1

1. Tasto Programma
2. Tasto Diagnostica
3. Tasto Opzioni
4. Tasto Sistema

Tasto Programma

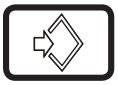
Viene usato per digitare o svolgere programmi che seguono comandi programmati per condizioni future come l'ora/giorno e la posizione nel campo. Vedi Fig. 28-1.

Tasto Opzioni

Viene usato per controllare opzioni non usate frequentemente dall'operatore. Vedi Fig. 28-1.

Tasto Diagnostica

Viene usato per assistere l'operatore nel determinare la causa di un'arresto non programmato o la presenza di un potenziale problema. Vedi Fig. 28-1.



Tasto Sistema

Viene usato per immettere valori costanti della macchina di irrigazione, resettare altri valori o vedere i dati operativi della macchina. Vedi Fig. 28-1.

Tasti Numerici

La pulsantiera con i tasti numerici viene utilizzata per immettere valori numerici come la percentuale di irrigazione, la profondità di applicazione acqua, la posizione di ripartenza, etc.. e viene anche usata per la programmazione del pannello. Vedi fig. 29-1. Troverete di seguito alcuni chiarimenti relativamente a questi tasti:

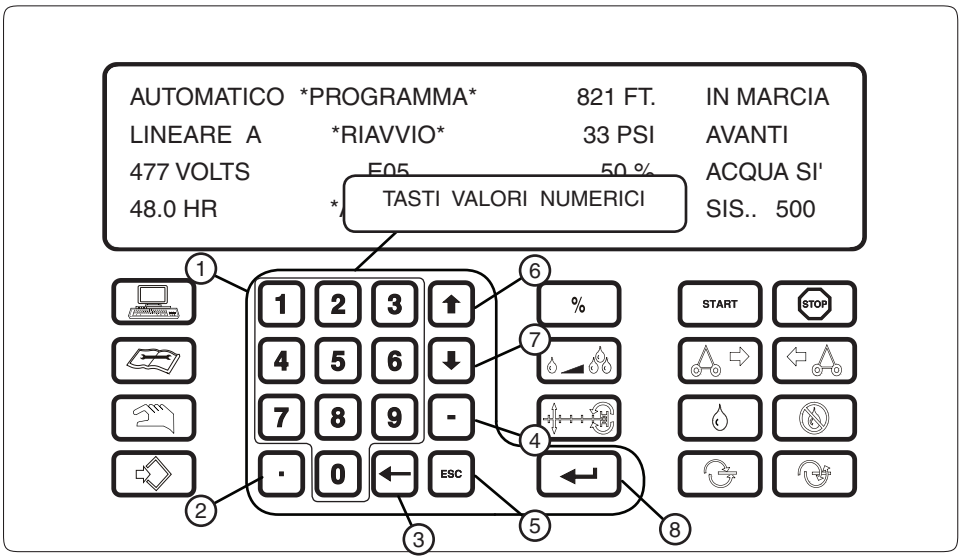
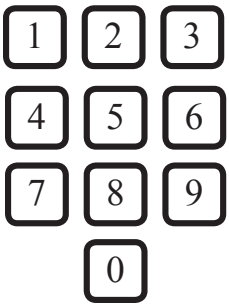


Fig. 29-1

1. Tasti Numerici
2. Tasto Decimali
3. Tasto Freccia Riversa
4. Tasto Segno Meno
5. Tasto Uscita
6. Tasto Contrasto
7. Tasto Luce
8. Tasto Enter



Tasti numerici

Vengono utilizzati per introdurre valori numerici e selezionare le opzioni dei programmi. Vedi Fig.29-1.

Tasto Decimale

Viene utilizzato per immettere valori numerici in forma decimale. Vedi Fig. 29-1.

Esempio: 1,75 pollici

Tasto Freccia Indietro

Viene utilizzato per cancellare uno spazio o il numero/simbolo precedentemente digitato. Vedi Fig. 29-1.

Tasto Segno Meno

Viene utilizzato per immettere valori negativi (generalmente non usato) Vedi fig. 29-1.

Tasto Uscita

Viene utilizzato per uscire dalla schermata in corso e ritornare a quella precedente, senza fare alcun cambiamento. vedi Fig. 29-1.

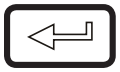
Se si ripete ininterrottamente il tasto uscita si ritornerà, attraverso le varie schede percorse, alla schermata iniziale.

Tasto Contrasto

Viene utilizzato per creare un maggior contrasto fra il testo e lo sfondo della schermata. Vedi Fig.29-1.

Tasto Luce

Viene utilizzato per diminuire il contrasto fra il testo e lo sfondo della schermata. Vedi Fig. 29-1.



Tasto Enter

Viene utilizzato alla fine dell'immissione di un valore numerico o di una sequenza di programmazione, per dare conferma . Vedi Fig. 29-1.

Pannello Di Controllo Valley AutoPilot

Caratteristiche Generali

Tasti Selezione Comandi

I tasti di selezione comando vengono utilizzati per le operazioni generali della macchina di irrigazione. Vedi Fig. 30-1. Di seguito potrete trovare alcuni chiarimenti sulle funzioni dei tasti selezione comando:

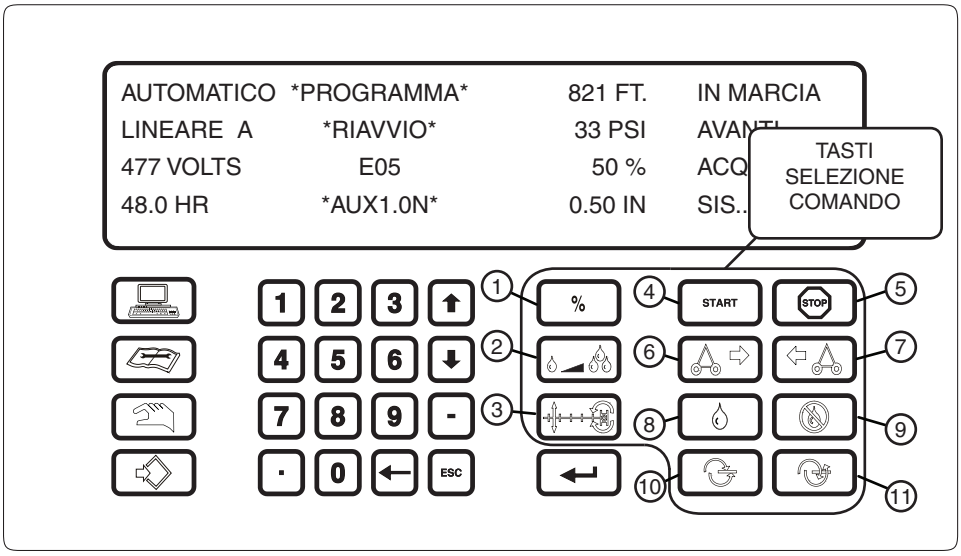


Fig. 30-1 1Tasto Percentuale 2. Tasto Profondità 3. Tasto Pivot/Lineare 4. Tasto Avvio 5. Tasto Stop 6. Tasto Marcia Av 7. Tasto Marcia Indiet 8. Tasto"Acqua sì" 9.Tasto "Senza Acqua" 10. TastoStop/ripartenza 11. Tasto Annullamento "Stop/ripartenza"

Tasto Percentuale

Utilizzatelo per programmare, in modo separato, la percentuale di lavoro del lineare e quella del pivot. Vedi Fig. 30-1.

Tasto Profondità

Utilizzatelo per programmare, in modo separato, le percentuali di profondità acqua del lineare e del pivot, in pollici o millimetri, secondo l'unità di misura selezionata. Vedi Fig.30-1.

Tasto Pivot/Lineare

Utilizzatelo per cambiare il modo Pivot della macchina al modo Lineare - modo di transizione e/o zona. Vedi Fig.30-1.

Tasto Avvio

Assumendo il buon funzionamento del circuito di sicurezza della macchina, utilizzatelo per avviare la macchina. La macchina ha un ritardatore che non permetterà l'accensione con il tasto "Avvio" nei 5 secondi successivi all'arresto. Vedi Fig. 30-1.

Tasto Stop

Utilizzatelo per fermare la macchina, fermare la pompa o chiudere la valvola dell'acqua. Vedi Fig. 30-1.

Tasto Marcia Avanti

Utilizzatelo per comandare il movimento in avanti della macchina per il Lineare o il movimento orario per il Pivot. Vedi Fig.30-1.

Tasto Marcia Indietro

Utilizzatelo per comandare il movimento all'indietro della macchina per il Lineare o anti-orario per il Pivot Vedi Fig.30-1.

Tasto "Acqua sì"

Utilizzatelo per comandare l'avvio della pompa, l'apertura della valvola o di entrambi una volta che la macchina è partita. Con questo tasto viene automaticamente richiamato un ritardatore di pressione che consente l'attesa di una pressione sufficiente per il lavoro della macchina. Vedi Fig.30-1.

Tasto "Senza Acqua"

Utilizzatelo per fermare la pompa e/o chiudere la valvola dell'acqua. Vedi Fig.30-1.

Tasto Stop/Ripartenza

Utilizzatelo per inserire una fermata programmata o ripartenza. Ciò consentirà alla macchina di arrestarsi in un punto predeterminato del campo deciso dall'operatore. Vedi Fig.30-1.

Tasto Annullamento "Stop/ Ripartenza".

Utilizzatelo per annullare la fermata o ripartenza programmata.Vedi Fig. 30-1.

Simboli e Segni convenzionali

Di seguito troverete alcune spiegazioni sui pochi simboli e segni convenzionali utilizzati in questo Manuale.

Promemoria Comandi

Sulla parte inferiore dello schermo appare un promemoria comandi relativo ad ogni dato il cui inserimento viene richiesto all'operatore.

Accanto al promemoria, appare anche (fra parentesi) il valore in corso. E' disponibile anche (fra parentesi)un valore predeterminato dalla Valley. Vedi Fig. 31-1.

Nel caso in cui questo valore pre-impostato (fra parentesi) corrisponde a quello che l'operatore vuole inserire, spingere il tasto [⏎] e questo valore sarà programmato. In caso contrario, immettere il valore desiderato.

Il promemoria comandi viene sempre identificato con > nella parte inferiore dello schermo. Vedi Fig.31-1.

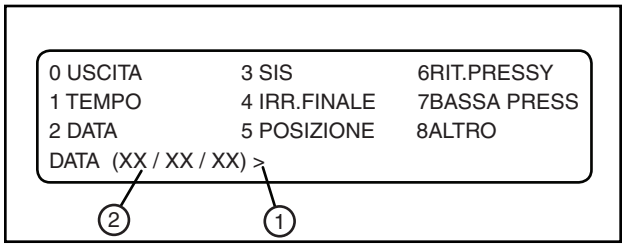


Fig. 31-1 1.Promemoria Comandi
2. Valori di fabbrica prdeterminati

NOTE **Il valore fra parentesi indica il valore reale preso in esame dal modulo**

Uscita Schermata

Premete [0] o [ESC] una volta per ritornare alla schermata precedente.

Premete [0] o [ESC] ripetutamente per ritornare alla schermata iniziale, attraverso la chiusura delle varie schermate aperte.

Risparmio Schermata

Tutte le schermate che vengono lasciate per più di 60 secondi, senza spingere alcun tasto, verranno chiuse e si ritornerà alla schermata precedente.

Illustrazioni

Possiamo dire che la descrizione delle procedure contenute in questo manuale è composta da istruzioni ed illustrazioni relativamente ai tasti o serie di tasti da spingere per ogni schermata che appare ed a cui occorre dare degli input da parte dell'operatore. Questi segni convenzionali verranno esaminati nel corso del manuale. Vedi Fig. 31-2.

1. Premete [◇], [1], e [2] per la schermata data. Vedi Fig. 31-2.

2. La data viene registrata in formato mese/giorno/anno se l'unità di misura scelta è il pollice mentre viene espressa in formato giorno/mese/anno, se l'unità di misura scelta è metrica.

   Se la data appare come 08/31/07 risulta evidente che l'unità di misura scelta è quella in pollici:

   Premete [0], [8], [3], [1], [0], [7] per 08/31/07. Vedi Fig. 31-2.

3. Premete [⏎] per registrare la data come 08/31/07.

0 USCITA	3 SIS	6 RIT. PRESS
1 TEMPO	4 IRR.FINALE	7 BASSA PRESS
2 DATA	5 POSIZIONE	8 ALTRO
DATA (XX / XX / XX) > 08 / 31 / 07		

Fig. 31-2

NOTE **Il valore fra parentesi indica il giorno preso in esame al momento del modulo.**

Pannello Di Controllo Valley AutoPilot

Caratteristiche Generali

Impostazioni Base Pannello Di Controllo

In questa sezione troverete una guida essenziale all'uso del Pannello di controllo relativamente ad ogni Sistema Tipo. Vedi anche il Manuale di Operazioni avanzate del Pannello di Controllo Valley AutoPilot, Parte 0997533 (English), per maggiori dettagli.

LINEARE UNIVERSAL 35
Posizione tempo di corsa senza GPS 35
Lineare Universal 37
Posizione tempo di corsa con supporto GPS 37

LINEARE PIVOTTANTE RAINGER - 4 RUOTE 39
Posizione tempo di corsa senza GPS 39
Con posizione tempo di corsa supportato da GPS 41

LINEARE PIVOTTANTE A 2 O 4 RUOTE 45
Posizione di tempo di corsa senza GPS 45
Posizione tempo di corsa con supporto GPS 47

LINEARE STANDARD RAINGER 49
Posizione tempo di corsa senza GPS 49
Posizione tempo di corsa con supporto GPS 51

PIVOT SPOSTABILE 53
Posizione tempo di corsa senza GPS 53
Posizione tempo di corsa con supporto GPS 55

TABELLA DI TENSIONE GUIDA 57

TABELLA DI LIMITE DI BASSA TENSIONE GUIDA 57

TABELLA DI VELOCITÁ STIMATE PER LE UNITÁ GUIDA 57

TABELLA DI CONVERSIONE ANGOLARE GPS 58

ESEMPI DI GRADI ANGOLARI 58

SISTEMA COSTANTI 59
Option / Notice / Events 59
Impostazione Irrigatore Finale 60
Impostazione Campo di Lavoro 60

Pannello Di Controllo Valley AutoPilot

Impostazioni Base Pannello Di Controllo

Lineare Universal
Posizione tempo di corsa senza GPS

Per programmare il pannello di controllo del Lineare Universal, vedi Fig. 35-1, operate come segue :

Figure 35-1 Universal Linear

1. Impostate il Sistema Tipo sul Lineare Universal premendo

   [⇨], [1], [8], [8], [8], [5], e [1].

2. Impostate la lingua e l'unità di misura, premendo [⇨] e [7].

   a) Selezionate la lingua desiderata: [1] = Inglese, [2] = Spagnolo, [3] = Francese, [4] = Italiano, [5] = Portoghese

   b) Selezionate l'unità di misura desiderata: [0] = Pollici, [1] = Sistema Metrico

3. Impostate la tensione. Vedi tensione da guida a pag. 57.

   a) Premi [⇨], [1], [8] e [3]

   b) Scrivete la tensione misurata. Premete [↵] per salvare il dato.

4. Impostate lil limite di bassa tensione. Vedi limite di bassa tensione da guida a pag. 57.

   a) Premi [⇨], [1], [8], [8] e [4]

   b) Scrivete il limite di bassa tensione. Premete [↵] per salvare il dato.

5. Programmate il minimo di irrigazione per il Lineare e per il Pivot, premendo [⇨], [1], [8], e [1].

   a) Scrivete il dato di irrigazione minima per il Lineare basandovi sulla carta di aspersione. Spingete [↵] per salvarlo.

   b) Scrivete il dato di irrigazione minima per il Pivot basandovi sulla carta di aspersione. Premete [↵] per salvarlo.

6. Programmate il tempo per ciascun giro, premendo [⇨], [1], [8], e [2].

   • Scrivete il tempo per ogni giro campo basandovi sulla carta di aspersione. Premete [↵] per salvarlo.

7. Calibrate il trasduttore di pressione sul valore reale della pressione dell'acqua a zero

   • Con la pompa spenta e la macchina a secco, premete [⇨], [1], [8], [8], [8], [1], e [1].

Pannello Di Controllo Valley AutoPilot

Impostazioni Base Pannello Di Controllo

Lineare Universal
Posizione tempo di corsa senza GPS (continua)

8. Programmate la posizione del Lineare, la velocità e la posizione del Pivot premendo [⇨◇], [1], e [5].
   a) Premete [1], Scrivete la posizione di partenza del Lineare, usualmente 0 (se siete al limite sinistro). Premete [↵] per salvare il dato.

   b) Premete [2], Scrivete la posizione di fine campo del Lineare (lunghezza transito). Premete [↵] per salvare il dato.

   c) Premete [3], Scrivete la posizione stimata del Lineare. Premete [↵] per salvare il dato.

   d) Premete [4], Scrivete la velocità del Lineare (Unità guida ultima torre e torre intermedia) basandovi sulle Tabella velocità stimate di guida a pag. 57. Premete [↵] per salvare il dato.

   e) remete [5], Scrivete la posizione in gradi del Pivot. Se la macchina si trova nel modo "Lineare A" la posizione del Pivot sarà 0°; se la macchina si trova nel modo "Lineare B" la posizione del Pivot sarà a 180°.

9. Programmate il/gli stop/ripartenza del Lineare nella Zona A, premendo [⇨◇], [1], [3], [2], [2], e [1].
   a) Scrivete la posizione dello stop. premendo [↵] per salvare il dato. Premete [↵] per salvare il dato.

   b) Selezionate la direzione di marcia dello stop del Lineare, [0] = Entrambe, [1] = Avanti, [2] = Indietro. Premete [↵] per salvare il valore.

10. Caricate il programma automatico di transizione, premendo [🖳] e [4]. Selezionate il numero di Programma di transizione automatica desiderata dalla tabella di Auto -programmazione transitoria nella sezione Programma.

La programmazione di base per il Lineare Universal - posizione tempo di corsa senza GPS - è terminata.
- Selezionate il numero di programma di transizione automatico desiderato dalla Tabella di Auto-Programmazione Transitoria, nella Sezione Progrmmi.

La programmazione minima necessaria per il Lineare Universal - Posizione tempo di corsa senza GPS - è completata.

Lineare Universal

Posizione tempo di corsa con supporto GPS

Per programmare il pannello di controllo per un Lineare Universal, operate come segue:

NOTA

Il GPS viene usato solo per la posizione in Lineare. Per il modo Pivot viene usato il resolver.

1. Impostate il Sistema tipo su Lineare Universal, spingendo [⇨], [1], [8], [8], [8], [5], e [1].

2. Impostate la lingua e l'unità di misura, premendo [⇨] e [7].

   a) Selezionate la lingua desiderata: [1] = Inglese, [2] = Spagnolo, [3] = Francese, [4] = Italiano, [5] = Portoghese

   b) Selezionate l'unità di misura desiderata: [0] = Pollici, [1] = Sistema Metrico

3. Impostate la tensione. Vedi tensione da guida a pag. 57.

   a) Premi [⇨], [1], [8] e [3]

   b) Scrivete la tensione misurata. Premete [↵] per salvare il dato.

4. Impostate lil limite di bassa tensione. Vedi limite di bassa tensione da guida a pag. 57.

   a) Premi [⇨], [1], [8], [8] e [4]

   b) Scrivete il limite di bassa tensione. Premete [↵] per salvare il dato.

5. Attivate il GPS, premendo [⇨], [1], [8], [8], [7], [2], [1], e [6].

   • Scrivete la banda di rete, spingendo [ESC], [2], e [4] per salvare il dato a 4800.

6. Programmate l'applicazione minima di acqua del Lineare e del Pivot, spingendo [⇨], [1], [8], e [1].

   a) Scrivete l'applicazione minima del Lineare, basandovi sulla carta di aspersione. Premete [↵] per salvare il dato.

   b) Scrivete l'applicazione minima del Pivot, basandovi sulla carta di aspersione. Premete [↵] per salvare il dato.

7. Programmate il tempo per un giro di campo, premendo [⇨], [1], [8], e [2].

   • Scrivete il tempo per completare un giro, Premete [↵] per salvare il dato.

8. Calibrate il trasduttore di pressione al valore reale della pressione dell'acqua a zero.

   • Con la pompa su OFF e la macchina a secco, premete [⇨], [1], [8], [8], [8], [1], e [1].

Pannello Di Controllo Valley AutoPilot

Impostazioni Base Pannello Di Controllo

Lineare Universal

Posizione tempo di corsa con supporto GPS (continua)

9. Impostate la posizione e la velocità del Lineare e la posizione del Pivot, spingendo [⇨], [1], [5], e [1].

   a) Premete [1], Scrivete la posizione di partenza del Lineare.

      1) Fate arrivare la macchina alla posizione di partenza del Lineare e fissate il dato di posizione basandovi su quello reale che viene indicato sullo schermo del pannello di controllo. Spingete [1] per salvare la posizione di partenza su questo valore. Premete [1] per programmare la posizione di partenza del GPS con la posizione reale nel campo o premete [2] se non volete salvare la posizione reale indicata. Premete [ESC] per salvare la posizione di fine corsa del Lineare.

      Oppure

      2) Premete [2], per scrivere manualmente la posizione di partenza del Lineare. Indicate la latitudine e la longitudine usando un navigatore GPS e convertendo i gradi, i minuti ed i secondi con la Tabella di conversione Angolare GPS che trovate a pag.54. Premete [↵] per salvare tutti i valori. Premete [ESC] per fissare la posizione di fine corsa del Lineare.

   b) Premete [2], Scrivete la posizione di fine corsa del Lineare.

      1) Fate arrivare la macchina alla posizione di fine corsa e programmate la posizione secondo il dato reale indicato sullo schermo del pannello di controllo. Premete [1] per fissare la posizione di fine corsa sul dato reale. Premete [1] per fissare la posizione di fine corsa del GPS sulla base del sistema in corso o premete [2] per non accettare questo dato. Premete [2] 2 volte per fissare la velocità del Lineare [ESC].

      Oppure

      2) Premete [2], per scrivere manualmente la posizione di fine corsa del Lineare. Scrivete la latitudine e la longitudine usando un navigatore GPS e convertite i gradi, i minuti ed i secondi con la Tabella di conversione angolare GPS che si trova a pag. 58. Premete [↵] per salvare il dato. Premete [ESC] 2 volte per fissare la velocità del Lineare.

   c) Premete [4]. Scrivete la velocità del Lineare (unità guida torre intermedia e finale) consultando la Tabella di velocità presunte a pag. 57. Spingete [↵] per salvare il dato.

   d) Premete [5], Scrivete la posizione del Pivot espressa in °. Se la macchina si trova nel Lineare "A" la posizione del Pivot è 0°. Se la macchina si trova in Lineare "B", la posizione del Pivot è 180°. Spingete [↵] per salvare il dato.

10. Programmate il/gli Stop/ripartenza nella Zona A, premendo [⇨], [1], [3], [2], [2], e [1].

    a) scrivete la posizione di stop in posizione. Premete [↵] per salvare il dato.

    b) Selezionate la direzione di marcia per lo stop in posizione per il Lineare

    [0] = Entrambe [1] = Avanti [2] = Indietro. Premete [↵] per salvare il dato.

11. Caricate il programma di auto transizione, premendo [PROGRAMMING] e [4].
    • Selezionate il numero di programma di auto transizione desiderato dalla Tabelle dei programmi di transizione nella sezione "Programmi".

Le operazioni minime di base per la programmazione del pannello di controllo per un Lineare Universal con tempo di corsa con supporto GPS, è terminata.

Lineare Pivottante Rainger - 4 Ruote
Posizione tempo di corsa senza GPS

Fig. 39-1 Lineare Pivottante Rainger

Per programmare il pannello di controllo di un Lineare Pivottante Rainger a 4 ruote, operate come segue:

1. Impostate il Lineare Universal come Sistena Tipo, spingendo [⇨], [1], [8], [8], [8], [5], e [1].

NOTA **Non impostate questo sistema tipo come Pivottante infatti, affinchè possa operare nel migliore dei modi, occorre impostarlo come Universal Lineare.**

2. Impostate la lingua e l'unità di misura, premendo [⇨] e [7].
   a) Selezionate la lingua desiderata: [1] = Inglese, [2] = Spagnolo, [3] = Francese, [4] = Italiano, [5] = Portoghese
   b) Selezionate l'unità di misura desiderata: [0] = Pollici, [1] = Sistema Metrico
3. Impostate la tensione. Vedi tensione da guida a pag. 57.
   a) Premi [⇨], [1], [8] e [3]
   b) Scrivete la tensione misurata. Premete [↵] per salvare il dato.
4. Impostate lil limite di bassa tensione. Vedi limite di bassa tensione da guida a pag. 57.
   a) Premi [⇨], [1], [8], [8] e [4]
   b) Scrivete il limite di bassa tensione. Premete [↵] per salvare il dato.
5. Programmate il minimo di applicazione acqua, spingendo: [⇨], [1], [8], e [1].
   a) Scrivete il minimo di applicazione acqua del Lineare basandovi sulla carta di aspersione. Spingete [↵] per salvare il dato.
   b) Scrivete il minimo di applicazione acqua del Pivot basandovi sulla carta di aspersione. Premete [↵] per salvare il dato.
6. Programmate i tempi per ogni giro di campo, premendo [⇨], [1], [8], e [2].
   • Scrivete il tempo per ogni giro di campo basandovi sulla carta di aspersione. Premete [↵] per salvare il dato.
7. Calibrate il trasduttore di pressione sulla reale pressione dell'acqua, con lettura a zero.
   • Con la pompa su OFF e la macchina a secco, premete [⇨], [1], [8], [8], [8], [1], e [1].
8. Programmate la posizione e la velocità del Lineare e la posizione del Pivot, spingendo [⇨], [1], e [5].
   a) Premete [1], Scrivete la posizione di partenza del Lineare, usualmente 0 (se siete al limite sinistro). Premete [↵] per salvare il dato.
   b) Premete [2], Scrivete la posizione di fine corsa del Lineare (lunghezza transito). Premete [↵] per salvare il dato.
   c) Premete [3], Scrivete la posizione stimata del Lineare. Premete [↵] per salvare il dato.
   d) Premete [4], Scrivete la velocità del Lineare (unità guida della torre intermedia e finale) basandovi sulla Tabella Velocità Presunte di Unità Guida a pag. 57. Premete [↵] per salvare il dato.
   e) Premete [5], . Scrivete la posizione del Pivot espressa in °. Se la macchina è in Lineare A, la posizione del Pivot è a 0° - se la macchina è in Lineare B, la posizione Pivot è a 180°. Premete [↵] per salvare il dato.
9. Programmate lo stop /ripartenza in posizione, nella Zona A, premendo [⇨], [1], [3], [2], [2], e [1].
   a) Scrivete la posizione di stop/ripartenza del Lineare. Premete [↵] per salvare il dato.
   b) Selezionate la direzione di lavoro dello Stop/ripartenza del Lineare. [0] = Entrambe, [1] = Avanti, [2] = Indietro. Premete [↵] per salvare il dato.

Pannello Di Controllo Valley AutoPilot

Impostazioni Base Pannello Di Controllo

Lineare Pivottante Rainger - 4 ruote

Posizione tempo di corsa senza GPS (continua)

Per un Lineare Pivottante valley a 4 ruote, con un'apertura (entrata) finale, operate come segue:

10. Impostate i Programmi di Transizione (T1 - T8), premendo [PC], [3], e [1].

a) Premete [1] per T1.
b) Premete [2] per T2.
c) Premete [3] per T3.
d) Premete [4] per T4.
e) Premete [5] per T5.
f) Premete [6] per T6.
g) Premete [7] per T7.
h) Premete [8] per T8.

→

- Premete [5] per cambiare da Pivot avanti a Stop.
- Premete [5] per cambiare da Pivot Indietro a Stop.
- Premete [5] per cambiare da Lineare Avanti a Stop.
- Premete [5] per cambiare da Lineare Indietro a Stop.

La programmazione minima del pannello di controllo di un Lineare Pivottante Rainger a 4 ruote con posizione tempo di corsa senza GPS e con un'apertura finale è terminata.

Per un Lineare Pivottante Rainger a 4 ruote - con entrata laterale:

11. Impostate i programmi di transizione (T1 - T4), premendo [PC], [3], e [1].

a) Premete [1] per T1.
b) Premete [2] per T2.
c) Premete [3] per T3.
d) Premete [4] per T4.

→

- Premete [5] per cambiare da Pivot Avanti a Stop.
- Premete [5] per cambiare da Pivot Indietro a Stop.
- Premete [4] per cambiare da Lineare Avanti a Lineare Indietro.
- Premete [3] per cambiare da Lineare Indietro a Lineare Avanti.

12. Impostate i programmi di transizione (T5 - T8), premendo [PC], [3], e [1].

a) Premete [5] per T5.
b) Premete [6] per T6.
c) Premete [7] per T7.
d) Premete [8] per T8.

→

- Premere [5] per cambiare da Pivot Avanti a Stop.
- Premere [5] per cambiare da Pivot Indietro a Stop.
- Premere [5] per cambiare da Lineare Avanti a Stop.
- Premere [5] per cambiare da Lineare Indietro a Stop.

La programmazione minima in un Lineare Pivottante Rainger a 4 ruote con posizione di corsa senza GPS e con un'entrata laterale è terminata.

Impostazioni Base Pannello Di Controllo

Lineare Pivottante Rainger a 4 ruote
Con posizione tempo di corsa supportato da GPS

Per programmare il pannello di controllo di un Lineare Pivottante Rainger a 4 ruote, operate come segue:

NOTA
Il GPS viene usato solo per la posizione del Lineare Per la posizione Pivot viene usato un resolver.

1. Impostate il Sistema Tipo su Lineare Universale, premendo [⇨], [1], [8], [8], [8], [5] e [2].

NOTA **Non impostate questo Sistema Tipo come Pivottante. La situazione ideale è il Sistema Tipo come Lineare Universal..**

2. Impostate la lingua e l'unità di misura, premendo [⇨] e [7].

   a) Selezionate la lingua desiderata: [1] = Inglese, [2] = Spagnolo, [3] = Francese, [4] = Italiano, [5] = Portoghese

   b) Selezionate l'unità di misura desiderata: [0] = Pollici, [1] = Sistema Metrico

3. Impostate la tensione. Vedi tensione da guida a pag. 57.

   a) Premi [⇨], [1], [8] e [3]

   b) Scrivete la tensione misurata. Premete [↵] per salvare il dato.

4. Impostate lil limite di bassa tensione. Vedi limite di bassa tensione da guida a pag. 57.

   a) Premi [⇨], [1], [8], [8] e [4]

   b) Scrivete il limite di bassa tensione. Premete [↵] per salvare il dato.

5. Attivate il GPS, premendo [⇨], [1], [8], [8], [7], [2], [1], e [6].

   • Scrivete la banda di rete, premendo [ESC], [2], e [4] per fissare il valore a 4800.

6. Impostate la minima applicazione acqua per il Lineare e il Pivot, premendo [⇨], [1], [8], e [1].

   a) Scrivete la minima applicazione acqua per il Lineare basandovi sulla carta di aspersione. Premete [↵] per salvare il dato.

   b) Scrivete la minima applicazione acqua per il Pivot, basandovi sulla carta di aspersione. Premete [↵] per salvare il dato.

7. Impostate il tempo di ogni giro di campo, premendo [⇨], [1], [8], e [2].

   • Scrivete il tempo per giro basandovi sulla carta di aspersione. Premete [↵] per salvare il dato.

Impostazioni Base Pannello Di Controllo
Lineare Pivottante Rainger a 4 ruote
Con posizione tempo di corsa supportato da GPS (continua)

8. Calibrate il trasduttore di pressione con il valore reale della pressione dell'acqua con lettura zero.
   • Con la pompa su OFF e la macchina a secco, premete [◇], [1], [8], [8], [8], [1], e [1].Lineare Pivottante Rainger a 4 ruote .

9. Impostate la posizione e la velocità del Lineare e la posizione del Pivot, premendo [◇], [1], [5], e [1].

   a) Premete [1], Scrivete la posizione di partenza del Lineare.

      1) Fate arrivare la macchina fino alla posizione di partenza del Lineare e utilizzate la posizione reale nel campo di lavoro che appare sullo schermo del Pannello. Premete [1], per fissare la posizione di partenza su quella reale. Premete [1] per impostare la posizione di fine corsa del GPS sulla posizione in atto o premete [2] per rifiutarla. Premete [ESC] per fissare la posizione di fine corsa del Lineare.

      Oppure

      2) Premete [2], per scrivere manualmente la posizione di partenza del Lineare. Scrivete la latitudine e la longitudine usando un navigatore GPS e convertendo poi i gradi, minuti e secondi con la Tabella di Conversione Angolare GPS a pag.54. Premete [↵] per salvare tutti i dati. Premete [ESC] per fissare la posizione di fine corsa del Lineare.

   b) Premete [2], Scrivete la posizione finale del Lineare.

      1) Fate arrivare la macchina fino alla posizione finale del Lineare e impostatela usando il dato che appare sullo schermo del pannello. Premete [1], per fissare la posizione di fine corsa del Lineare con quella reale. Premete [1] per impostare la posizione di fine corsa del GPS sulla posizione in atto o premete [2] per rifiutarla. Premete [ESC] 2 volte per fissare la velocità del Lineare.

      Oppure

      2) Premete [2], per scrivere manualmente la posizione finale del Lineare. Scrivete la latitudine e la longitudine usando un Navigatore GPS e poi convertite i gradi, i minuti ed i secondi con la Tabella di conversione Angolae GPS a pag. 58. Premete [↵] per salvare tutti i dati. Premete [ESC] 2 volte per fissare la velocità del Lineare.

   c) Premete [4], Scrivete la velocità del Lineare (Unità guida della torre intermedia e finale) basandovi sulla Tabella di velocità presunte delle Unità guida a pag. 57. Premete [↵] per salvare il dato.

   d) Premete [5], Scrivete la posizione in ° del Pivot. Se la macchina è in Lineare A la poszione del Pivot è 0. Se la macchina si trova in Lineare B, la poszione del Pivot è 180°. Premete [↵] per salvare il dato.

10. Impostate lo Stop/Ripartenza in posizione del Lineare nella Zona A, premendo [◇], [1], [3], [2], [2], e [1].
    a) Scrivete la posizione dello Stop/Ripartenza. Premete [↵] per salvare il dato.
    b) Selezionate la direzione di lavoro del Lineare per lo Stop/Ripartenza. [0] = Entrambe [1] = Avanti, [2] = Indietro. Premete [↵] per salvare il dato

    Nelle prossime pagine potrete trovare le istruzioni per i programmi di Transizione.

Lineare Pivottante Rainger a 4 ruote
Posizione tempo di corsa supportato con GPS (continua)

Per un Lineare Pivottante Rainger a 4 ruote con apertura finale:

11. Impostate i programmi di transizione (T1 - T8), premendo [PC], [3], e [1].

a) Premete [1] per T1.
b) Premete [2] per T2.
c) Premete [3] per T3.
d) Premete [4] per T4.
e) Premete [5] per T5.
f) Premete [6] per T6.
g) Premete [7] per T7.
h) Premete [8] per T8.

→
- Premete [5] per cambiare da Pivot Avanti a Stop.
- Premete [5] per cambiare da Pivot Indietro a Stop.
- Premete [5] per cambiare da Lineare Avanti a Stop.
- Premete [5] per cambiare da Lineare Indietro a Stop.

La programmazione minima del pannello di controllo di un Lineare Pivottante Rainger a 4 ruote con posizione tempo di corsa supportato da GPS e con entrata finale, è terminata.

Per un Lineare Pivottante Rainger a 4 ruote con entrata laterale:

12. Impostate i programmi di transizione (T1 - T4), premendo [PC], [3], e [1].

a) Premete [1] per T1.
b) Premete [2] per T2.
c) Premete [3] per T3.
d) Premete [4] per T4.

→
- Premete [5] per cambiare da Pivot Avanti a Stop.
- Premete [5] per cambiare da Pivot Indietro a Stop.
- Premete [4] per cambiare da Lineare Avanti a Lineare Indietro.
- Premete [3] per cambiare da Lineare Indietro a Lineare Avanti.

13. Impostate i programmi di transizione (T5 - T8), premendo [PC], [3], e [1].

a) Premete [5] per T5.
b) Premete [6] per T6.
c) Premete [7] per T7.
d) Premete [8] per T8.

→
- Premete [5] per cambiare da Pivot Avanti a Stop.
- Premete [5] per cambiare da Pivot Indietro a Stop.
- Premete [5] per cambiare da Lineare Avanti a Stop.
- Premete [5] per cambiare da Lineare Indietro a Stop.

La programmazione minima del pannello di controllo di un Lineare Pivottante Rainger a 4 ruote con posizione tempo di corsa supportato da GPS e con entrata laterale, è terminata.

Impostazioni Base Pannello Di Controllo

Lineare Pivottante a 2 o 4 ruote
Posizione di tempo di corsa senza GPS

Figure 45-1 Lineare Pivottante a 4 ruote

Per programmare il pannello di controllo di un Lineare Pivottante a 2 o 4 ruote, Vedi Fig.45-1, operate come segue:

1. Impostate il Sistema Tipo come Lineare Pivottante, premendo [⇨], [1], [8], [8], [8], [5] e [2].

2. Impostate la lingua e l'unità di misura, premendo [⇨] e [7].

   a) Selezionate la lingua desiderata: [1] = Inglese, [2] = Spagnolo, [3] = Francese, [4] = Italiano, [5] = Portoghese

   b) Selezionate l'unità di misura desiderata: [0] = Pollici, [1] = Sistema Metrico

3. Impostate la tensione. Vedi tensione da guida a pag. 57.

   a) Premi [⇨], [1], [8] e [3]
   b) Scrivete la tensione misurata. Premete [↵] per salvare il dato.

4. Impostate lil limite di bassa tensione. Vedi limite di bassa tensione da guida a pag. 57.

   a) Premi [⇨], [1], [8], [8] e [4]
   b) Scrivete il limite di bassa tensione. Premete [↵] per salvare il dato.

5. Impostate la minima applicazone acqua per il Lineare e per il Pivot, premendo [⇨], [1], [8], e [1].

   a) Scrivete la minima applicazione acqua per il Lineare, basandovi sulla carta di aspersione. Premete [↵] per salvare il dato.

   b) Scrivete la minima applicazione acqua per il Pivot, basandovi sulla carta di aspersione. Premete [↵] per salvare il dato.

6. Impostate il tempo per giro di lavoro, premendo [⇨], [1], [8], e [2].
   • Scrivete il tempo per giro di lavoro, basandovi sulla carta di aspersione. Premete [↵] per salvare il dato.

7. Calibrate il trasduttore di pressione sulla pressione reale, con lettura zero.

   • Con la pompa su OFF e la macchina a secco, premete [⇨], [1], [8], [8], [8], [1], e [1].

8. Impostate la velocità e la posizione del Lineare, premendo [⇨], [1], e [5].

   a) Premete [1], Scrivete la posizione di partenza del Lineare, usualmente zero(se siete al limite sinistro) Premete [↵] per salvare il dato.

   b) Premete [2], Scrivete la posizione di fine corsa del Lineare. Premete [↵] per salvare il dato.

   c) Premete [3], Scrivete la posizione stimata del Lineare. Premete [↵] per salvare il dato.

   d) Premete [4], Scrivete la velocità del Lineare (unità guida della torre intermedia e finale) basandovi sulla Tabella delle velocità presunte Unità guida a pag.55.Premete [↵] per salvare il dato.

9. Impostate la posizione Stop/Ripartenza del Lineare nella zona A, premendo [⇨], [1], [3], [2], e [1].

   a) Scrivete la posizione di Stop/Ripartenza del Lineare. Premete [↵] per salvare il dato.

   b) Selezionate la direzione di lavoro dello Stop/ripartenza del Lineare. [0] = Entrambe, [1] = Avanti, [2] = Indietro. Premete [↵] per salvare il dato.

La programmazione minima del pannello di controllo Lineare Pivottante a 2 o 4 ruote- con posizione tempo corsa senza GPS è terminata.

Pannello Di Controllo Valley AutoPilot

Impostazioni Base Pannello Di Controllo

Lineare Pivottante a 2 o 4 ruote
Posizione tempo di corsa con supporto GPS

Per programmare il pannello di controllo di un Lineare Pivottante 2 o 4 ruote, con posizione tempo di corsa con supporto GPS, operare come segue:

NOTA
Il GPS viene usato solo per la posizione nel modo Lineare modo .

1. Impostate il Sistema Tipo come Lineare Pivottante, preme

   [⇨], [1], [8], [8], [8], [5], e [2].

2. Impostate la lingua e l'unità di misura, premendo [⇨] e [7].

   a) Selezionate la lingua desiderata: [1] = Inglese, [2] = Spagnolo, [3] = Francese, [4] = Italiano, [5] = Portoghese

   b) Selezionate l'unità di misura desiderata: [0] = Pollici, [1] = Sistema Metrico

3. Impostate la tensione. Vedi tensione da guida a pag. 57.

   a) Premi [⇨], [1], [8] e [3]

   b) Scrivete la tensione misurata. Premete [↵] per salvare il dato.

4. Impostate lil limite di bassa tensione. Vedi limite di bassa tensione da guida a pag. 57.

   a) Premi [⇨], [1], [8], [8] e [4]

   b) Scrivete il limite di bassa tensione. Premete [↵] per salvare il dato.

5. Attivate il GPS, premendo [⇨], [1], [8], [8], [7], [2], [1], e [6].

   • Scrivete la banda di rete, premendo [ESC], [2], e [4] per fissare il valore a 4800.

6. Impostate la minima applicazione acqua del Lineare e del Pivot, premendo [⇨], [1], [8], e [1].

   a) Scrivete la minima applicazione acqua del Lineare, basandovi sulla carta di aspersione. Premete [↵] per salvare il dato.

   b) Scrivete la minima applicazione acqua per il Pivot, basandovi sulla carta di aspersione. Premete [↵] per salvare il dato.

7. Impostate il tempo per un giro di lavoro, premendo [⇨], [1], [8], e [2].

   • Scrivete il tempo per un giro di lavoro, basandovi sulla carta di aspersione. Premete [↵] per salvare il dato.

8. Calibrate il trasduttore di pressione sul valore di pressione dell'acqua reale, con lettura zero.

   • Con la pompa su OFF e la macchina a secco, premete [⇨], [1], [8], [8], [8], [1], e [1].

Impostazioni Base Pannello Di Controllo
Lineare Pivottante a 2 o 4 ruote
Posizione tempo di corsa con supporto GPS (continua)

9. Impostate la posizione e la velocità del Lineare, premendo [⇨], [1], [5], e [1].

   a) Premete [1], Scrivete la posizione di partenza del Lineare.

      1) Fate arrivare la macchina fino alla posizione di partenza del Lineare e programmate la posizione sulla base del sistema di locazione in corso che viene indicato sullo schermo del pannello di controllo. Premete [1],per fissare la posizione di partenza del Lineare su quella reale. Premete [1] per fissare la posizone di partenza del GPS in accordo con il sistema in corso o premete [2] per rifiutarla. Premete [ESC] per fissare la posizione di fine corsa del Lineare.

      Oppure

      2) Premete [2], per scrivere la posizione di partenza del Lineare manualmente. Scrivete la latitudine e la longitudine usando un Navigatore GPS e convertite poi i gradi, i minuti ed i secondi sulla base della Tabella di Conversione Angolare GPS a pag.54. Premete [↵] per salvare il dato. Premete [ESC] per fissare la posizione di fine corsa del Lineare.Lineare Pivottante a 2 o 4 ruote

   b) Premete [2], Scrivete la posizione di fine corsa del Lineare.

      1) Fate arrivare la macchina alla posizione di fine corsa del Lineare e scrivetela sulla base di quella attuale che viene indicata sullo schermo del pannello di controllo. Premete [1], per fissare la posizione di fine corsa del Lineare su quella reale. Premete [1] per fissare la posizione di fine corsa GPS con il sistema di locazione in corso o premete [2] per non accettarla. Premete [ESC] 2 volte per fissare la velocità del Lineare.

      Oppure

      2) Premete [2], per scrivere manualmente la posizione di fine corsa del Lineare. Scrivete la latitudine e la longitudine usando un Navigatore GPS e convertendo poi i gradi, i minuti ed i secondi con la Tabella di conversione angolare GPS a pag.54. Premete [↵] per salvare il dato. Premete [ESC] 2 volte per fissare la velocità del Lineare.

   c) Premete [4], Scrivete la velocità del Lineare Unità di guida della torre intermedia e torre finale) dalla Tabella di velocità presunte unità di guida a pag. 57. Premete [↵] per salvare il dato.

10. Impostate la posizione dello stop/ripartenza del Lineare nella zona A, premendo [⇨], [1], [3], [2], e [1].

    a) Scrivete la posizione dello Stop/Ripartenza. Premete [↵] per fissare il dato.

    b) Selezionate la direzione di marcia dello Stop/Ripartenza del Lineare:[0] = Entrambe, [1] = Avanti, [2] = Indietro. Premete [↵] per salvare il dato.

La programmazione minima di un pannello di controllo per un Lineare Pivottante a 2 o 4 ruote, con posizione di tempo corsa con supporto GPS, è terminata.

Lineare Standard Rainger
Posizione tempo di corsa senza GPS

Figure 49-1 Lineare Rainger

Per programmare il pannello di controllo di un Lineare Standard Rainger, vedi Fig. 49-1,operate come segue:

1. Impostate il Sistema tipo su Lineare Standard, premendo [⇨], [1], [8], [8], [8], [5], e [3].

2. Impostate la lingua e l'unità di misura desiderate, premendo [⇨] e [7].

   a) Selezionate la lingua desiderata: [1] = Inglese, [2] = Spagnolo, [3] = Francese, [4] = Italiano, [5] = Portoghese

   b) Selezionate l'unità di misura desiderata: [0] = Pollici, [1] = Sistema Metrico

3. Impostate la tensione. Vedi tensione da guida a pag. 57.

   a) Premi [⇨], [1], [8] e [3]
   b) Scrivete la tensione misurata. Premete [↵] per salvare il dato.

4. Impostate lil limite di bassa tensione. Vedi limite di bassa tensione da guida a pag. 57.

   a) Premi [⇨], [1], [8], [8] e [4]
   b) Scrivete il limite di bassa tensione. Premete [↵] per salvare il dato.

5. Impostate l'applicazione minima di acqua del Lineare, premendo [⇨], [1], [8], e [1].

   • Scrivete l'applicazione minima di acqua, basandovi sulla carta di aspersone. Premete [↵] per salvare il dato.

6. Impostate la velocità e la posizione del Lineare, premendo [⇨], [1], e [5].

   a) Premete [1], Scrivete la posizione di partenza del Lineare, normalmente 0 (se siete al limite sinistro). Premete [↵] per salvare il dato per salvare il dato.

   b) Premete [2], Scrivete la posizione di fine corsa del Lineare. Premte [↵] per salvare il dato.

   c) Premete [3], Scrivete la posizione stimata del Lineare. Premete [↵] per salvare il dato.

   d) Premete [4], Scrivete la velocità del Lineare (unità di guida della torre intermedia e finale), basandovi sulla Tabella di velocità presunte unità guida a pag. 57. Premete [↵] per salvare il dato.

7. Calibrate il trasduttore di pressione sulla pressione reale dell'acqua, con lettura 0,

   • Con la pompa su OFF e la macchina a secco, premete [⇨], [1], [8], [8], [8], [1], e [1].

8. Impostate la posizione Stop/Ripartenza del Lineare nella Zona A, premendo [⇨], [1], [3], [2], e [1].

   a) Scrivete la posizione Stop/Ripartenza del Lineare. Premete [↵] per salvare il dato.

   b) Selezionate la direzione di lavoro per lo Stop/ripartenza del Lineare:
   [0] = Entrambe [1] = Avanti, [2] = Indietro. Premete [↵] per salvare il dato.

La programmazione minima per il pannello di controllo del Lineare Rainger Standard- senza posizione tempo di corsa GPS. è terminata.

Impostazioni Base Pannello Di Controllo

Lineare Standard Rainger
Posizione tempo di corsa con supporto GPS

Per programmare il pannello di controllo di una Lineare Standard, operate come segue:

NOTA
Il GPS viene usato solo per la posizione nel modo Lineare

1. Impostate ill sistema tipo su Lineare Standard, premendo

   [⇨], [1], [8], [8], [8], [5], e [3].

2. Impostate la lingua e l'unità di misura, premendo [⇨] e [7].

   a) Selezionate la lingua desiderata: [1] = Inglese, [2] = Spagnolo, [3] = Francese, [4] = Italiano, [5] = Portoghese

   b) Selezionate l'unità di misura desiderata: [0] = Pollici, [1] = Sistema Metrico

3. Impostate la tensione. Vedi tensione da guida a pag. 57.

   a) Premi [⇨], [1], [8] e [3]

   b) Scrivete la tensione misurata. Premete [↵] per salvare il dato.

4. Impostate lil limite di bassa tensione. Vedi limite di bassa tensione da guida a pag. 57.

   a) Premi [⇨], [1], [8], [8] e [4]

   b) Scrivete il limite di bassa tensione. Premete [↵] per salvare il dato.

5. Attivate il GPS, premendo [⇨], [1], [8], [8], [7], [2], [1], e [6].

   • Scrivete la rete di banda, premendo [ESC], [2], e [4] per fissare il valore a 4800.

6. Impostate la minima applicazione acqua del Lineare, premendo [⇨], [1], [8], e [1].

   • Scrivete la minima applicazione di acqua, basandovi sulla carta di aspersione.Premete [↵] per salvare il dato.

Impostazioni Base Pannello Di Controllo
Lineare Standard Rainger
Posizione tempo di corsa con supporto GPS (continua)

7. Impostate la posizione e la velocita del Lineare, premendo [⇨], [1], [5], e [1].

   a) Premete [1], Scrivete la posizione di partenza del Lineare.

      1) Fate arrivare la macchina fino alla posizione di partenza del Lineare e fissate la posizione su quella reale indicata sullo schermo del pannello di controllo. Premete [1],per fissare la posizione di partenza del Lineare su quella reale. Premete [1] per fissare la posizione di partenza del GPS sulla base del sistema di locazione reale o premete [2] per rifiutarla Premete [ESC] per fissare la posizione finale del Lineare.

      Oppure

      2) Premete [2], per scrivere la posizione di partenza del Lineare. Scrivete la latitudine e la longitudine usando un navigatore GPS e convertendo poi i minuti, i gradi ed i secondi con la Tabella di conversione angolare GPS a pag. 58. Premete [⇦] per salvare ogni dato. Premete [ESC] per fissare la posizione di fine corsa del LineareLineare Standard Rainger

   b) Premete [2], Scrivete la posizione di fine corsa del Lineare.

      1) Fate arrivare la macchina fino alla posizione di fine corsa del Linear e fissatela con quella reale che appare sullo schermo del pannello di controllo- Premete [1], per fissare la posizione di fine corsa del Lineare a quella reale. Premete [1] per fissare la posizione di fine corsa del GPS sulla locazione del sistema in corso o premete [2] per rifiutarla [ESC] due volte per fissare la velocità del Lineare.

      Oppure

      2) Premete [2], per scrivere manualmente la posizione di fine corsa del Lineare. Scrivete la latitudine e la longitudine usando un navigatore GPS e convertendo poi i gradi, i minuti ed i secondi con la Tabella di conversione Angolare GPS a pag. 58. Premete [⇦] per salvare il dato. Premete [ESC] 2 volte per fissare la velocità del Lineare.

   c) Premete [4], Scrivete la velocità del Lineare (unità guida della torre intermedia e finale) dalla Tabella delle velocità presunte di unità di guida a pag. 57., Premete [⇦] per salvare il dato.

8. Calibrate il trasduttore di pressione sul valore reale della pressione acqua con lettura 0.

   • Con la pompa su OFF e la macchina a secco, premete [⇨], [1], [8], [8], [8], [1], e [1].

9. Impostate la posizione di Stop/Ripartenza del Lineare nella Zona A, premendo [⇨], [1], [3], [2], e [1].

   a) Scrivete la posizione Stop/Ripartenza del Lineare. Premete [⇦] per salvare il dato.

   b) Selezionate la direzione di lavoro dello Stop/Ripartenza del Lineare: [0] = Entrambe, [1] = Avanti, [2] = Indietro. Premete [⇦] per salvare il dato.

La programmazione minima del pannello di controllo del Lineare Standard Rainger, con posizione di tempo corsa con supporto GPS, è terminata.

Pivot Spostabile
Posizione tempo di corsa senza GPS

Per programmare il pannello di controllo di un Pivot Spostabile, vedi fig. 53-1,operate come segue:

Figure 53-1 Four Wheel Towable Pivot

1. Impostate il sitema tipo su Pivot Spostabile, premendo [⇨], [1], [8], [8], [8], [5], e [4].

2. Impostate la lingua e l'unità di misura, premendo [⇨] e [7].

   a) Selezionate la lingua desiderata: [1] = Inglese, [2] = Spagnolo, [3] = Francese, [4] = Italiano, [5] = Portoghese

   b) Selezionate l'unità di misura desiderata: [0] = Pollici, [1] = Sistema Metrico

3. Impostate la tensione. Vedi tensione da guida a pag. 57.

   a) Premi [⇨], [1], [8] e [3]

   b) Scrivete la tensione misurata. Premete [↵] per salvare il dato.

4. Impostate lil limite di bassa tensione. Vedi limite di bassa tensione da guida a pag. 57.

   a) Premi [⇨], [1], [8], [8] e [4]

   b) Scrivete il limite di bassa tensione. Premete [↵] per salvare il dato.

5. Impostate la minima applicazione acqua del Pivot, premendo [⇨], [1], [8], e [1].

   • Scrivete la minima applicazione acqua, basandovi sulla carta di aspersione. Premete [↵] per salvare il dato.

6. Impostate il tempo per giro di lavoro, premendo [⇨], [1], [8], e [2].

   • Scrivete il tempo per ogni giro di campo di lavoro, basandovi sulla carta di aspersione. Premete [↵] per salvare il dato.

7. Calibrate il trasduttore di pressione sulla pressione reale dell'acqua, con lettura 0.

   • Con la pompa su OFF e la macchina a secco, premete [⇨], [1], [8], [8], [8], [1], e [1].

8. Impostate la posizione del Pivot, premendo [⇨], [1], e [5].

   • Premete [5], Scrivete la posizione del Pivot in gradi. Premete [↵] per salvare il dato.

9. Impostate la posizione di Stop/Ripartenza del Pivot in ogni zona, premendo [⇨], [1], [3], e [2].

   a) Selezionate la zona, [1] = A, [2] = B, [3] = C, [4] = D. Premete [↵] per salvare il dato.

   b) Scrivete la posizione di Stop/Ripartenza del Pivot. Premete [↵] per salvare il dato.

   c) Selezionate la direzione di lavoro Stop/Ripartenza: [0] = Entrambe, [1] = Avanti, [2] = Indietro. Premete [↵] per salvare il dato.

   Ripetete i punti a) b) e c) per ogni zona Pivot.

La programmazione minima del pannello di controllo per un Pivot Spostabile - con posizione tempo di corsa senza GPS è terminata.

Impostazioni Base Pannello Di Controllo

Pivot Spostabile
Posizione tempo di corsa con supporto GPS

Per programmare il pannello di controllo di un Pivot Spostabile Valley, operate come segue:

NOTA

Il GPS viene usato solo per la posizione Pivot.

1. Impostate il sistema tipo su Pivot Spostabile, premendo [⇨], [1], [8], [8], [8], [5], e [4].

2. Impostate la lingua e l'unità di misura, premendo [⇨] e [7].
   a) Selezionate la lingua desiderata: [1] = Inglese, [2] = Spagnolo, [3] = Francese, [4] = Italiano, [5] = Portoghese
   b) Selezionate l'unità di misura desiderata: [0] = Pollici, [1] = Sistema Metrico

3. Impostate la tensione. Vedi tensione da guida a pag. 57.
   a) Premi [⇨], [1], [8] e [3]
   b) Scrivete la tensione misurata. Premete [↵] per salvare il dato.

4. Impostate lil limite di bassa tensione. Vedi limite di bassa tensione da guida a pag. 57.
   a) Premi [⇨], [1], [8], [8] e [4]
   b) Scrivete il limite di bassa tensione. Premete [↵] per salvare il dato.

5. Attivate il GPS, premendo [⇨], [1], [8], [8], [7], [2], [1], e [6].
   • Scrivete la rete di banda [ESC], [2], e [4] per fissare il valore a 4800.

6. Impostate la minima applicazione acqua per il Pivot, premendo [⇨], [1], [8], e [1].
   • Scrivete la minima applicazione acqua del Pivot, basandovi sulla carta di aspersione. Premete [↵] per salvare il dato.

7. Impostate il tempo per un giro di lavoro di campo, premendo [⇨], [1], [8], e [2].
   • Scrivete il tempo per un giro di lavoro, basandovi sulla carta di aspersione. Premete [↵] per salvare il dato.

8. Calibrate il trasduttore di pressione con la pressione reale dell'acqua, con lettura 0.
   • Con la pompa su OFF e la macchina a secco, premete [⇨], [1], [8], [8], [8], [1], e [1].

Impostazioni Base Pannello Di Controllo

Pivot Spostabile

Posizione tempo di corsa con supporto GPS (continua)

9. Impostate il punto di pivottamento, premendo [⇨], [1], [5], e [1].

   a) Selezionate la zona [1] = A, [2] = B, [3] = C, [4] = D. Premete [↵] per salvare il dato.

   b) Scrivete la posizione di pivottamento.

   1) Fate arrivare la macchina fino alla posizione del punto di Pivottamento e impostatela sulla base della locazione indicata sullo schermo del pannello di controllo. Premete [1],per fissare la posizione di pivottamento con quella reale. Premete [1] per fissare la posizione di avvio del GPS sulla base della locazione in corso o premete [2] per rifiutarla. Premete [ESC] per fissare la posizione di Pivottamento.

   Oppure

   2) Premete [2], per scrivere manualmente la posizione di pivottamento. Scrivete la latitudine e la longitudine usando un navigatore GPS e convertite poi i gradi, i minuti ed i secondi con la Tabella di Conversione Angolare a pag. 58. Premete [↵] per salvare tutti i dati. Premete [ESC] per fissare la posizione di pivottamento.Pivot Spostabile

10. Impostate la posizione Pivottamento, premendo [⇨], [1], e [5].

    • Premete [3], Scrivete la posizione di Pivottamento in gradi. Premete [↵] per salvare il dato.

11. Impostate la posizione di Stop/Ripartenza del Pivot di ciascuna zona, premendo [⇨], [1], [3], e [2].

    a) Selezionate la zona [1] = A, [2] = B, [3] = C, [4] = D. Premete [↵] per salvare il dato.

    b) Scrivete la posizione di Stop/Ripartenza del Pivot. Premete [↵] per salvare il dato.

    c) Selezionate la direzione di lavoro dello Stop/Ripartenza [0] = Entrambe [1] = Avanti [2] = Indietro.

    d) Premete [↵] per salvare il dato.

    Ripetete i punti a), b), e c) per ogni Zona Pivot.

La programmazione minima del pannello di controllo per un Pivot spostabile con posizione di tempo corsa con supporto GPS è terminata.

Tabella di Tensione guida

Tensione di rifornimento	Tensione massima
480 VAC @ 60Hz	505 VAC
415 VAC @ 50Hz	420 VAC
400 VAC @ 50Hz	420 VAC
380 VAC @ 50Hz	420 VAC

Fig 57-1

Tabella di Limite di bassa tensione guida

Tensione di rifornimento	Limite di bassa tensione
480 VAC @ 60Hz	440 VAC
415 VAC @ 50Hz	375 VAC
400 VAC @ 50Hz	365 VAC
380 VAC @ 50Hz	355 VAC

Fig 57-2

Tabella di velocitá stimate per le unitá guida

Usate questa tabella per quantificare la velocitá dell'unitá guida della torre intermedia e quella della torre finale, basandovi sulle dimensioni delle gomme dai giri per minuto del motore dell'unitá guida ed il voltaggio della macchina.

Velocitá Stimata per Unitá Guida																
Capacitá Motore Unitá Guida	Dimesioni Gomme / Voltaggio Macchina e Hertz															
	11.2 x 24				14.9 x 24				16.9 x 24				11.2 x 38			
	480 Volt 60Hz		380 Volt 50Hz		480 Volt 60Hz		380 Volt 50Hz		480 Volt 60Hz		380 Volt 50Hz		480 Volt 60Hz		380 Volt 50Hz	
GPM	ft./min.	M/min.	ft./min.	M/min.	ft./min.	M/min.	ft./min.	M/min.	ft./min.	M/min.	ft./min.	M/min.	ft./min.	M/min.	ft./min.	M/min.
29	5.90	1,80	4.91	1,50	6.54	1,99	5.45	1,66	6.98	2,13	5.81	1,77	8.06	2,45	6.71	2,04
30	6.10	1,86	5.08	1,55	6.77	2,06	5.64	1,72	7.22	2,20	6.01	1,83	8.34	2,54	6.95	2,12
34	6.95	2,12	5.79	1,76	7.40	2,25	6.16	1,88	8.16	2,48	6.80	2,07	9.45	2,88	7.87	2,40
35	7.12	2,17	5.93	1,81	7.89	2,40	6.57	2,00	8.42	2,56	7.01	2,14	9.73	2,96	8.11	2,47
37	7.53	2,29	6.27	1,91	8.53	2,60	7.11	2,16	8.90	2,71	7.41	2,26	10.28	3,13	8.56	2,61
43	8.75	2,66	7.29	2,22	9.91	3,02	8.26	2,51	10.34	3,15	8.61	2,62	11.94	3,64	9.95	3,03
56	11.39	3,47	9.49	2,89	12.63	3,85	10.52	3,20	13.48	4,10	11.23	3,42	15.56	4,74	12.96	3,95
58	11.80	3,59	9.83	2,99	13.08	3,98	10.90	3,32	13.96	4,25	11.63	3,54	16.12	4,91	13.43	4,09
68	13.84	4,21	11.53	3,51	15.34	4,67	12.78	3,89	16.36	4,98	13.63	4,15	18.90	5,76	15.74	4,79
69	14.03	4,27	11.69	3,56	15.57	4,74	12.97	3,95	16.60	5,05	13.83	4,21	19.18	5,84	15.98	4,86

Fig. 57-3

Pannello Di Controllo Valley AutoPilot

Impostazioni Base Pannello Di Controllo

Tabella di conversione Angolare GPS

Usate questa Tabella per convertire i gradi angolari GPS da minuti e secondi a gradi decimali, che userete nella programmazione del pannello di controllo AutoPilotl.

Minuti e secondi a decimali di un grado (1 secondo = 0.00027778 gradi)												
Minuti a gradi decimali							Secondi a gradi decimali					
Min.	°.	Min.	°.	Min.	°.		Sec.	°.	Sec.	°.	Sec.	°.
1	0.0167	21	0.3500	41	0.6833		1	0.0003	21	0.0058	41	0.0114
2	0.0333	22	0.3667	42	0.7000		2	0.0006	22	0.0061	42	0.0117
3	0.0500	23	0.3833	43	0.7167		3	0.0008	23	0.0064	43	0.0119
4	0.0667	24	0.4000	44	0.7333		4	0.0011	24	0.0067	44	0.0122
5	0.0833	25	0.4167	45	0.7500		5	0.0014	25	0.0069	45	0.0125
6	0.1000	26	0.4333	46	0.7667		6	0.0017	26	0.0072	46	0.0128
7	0.1167	27	0.4500	47	0.7833		7	0.0019	27	0.0075	47	0.0131
8	0.1333	28	0.4667	48	0.8000		8	0.0022	28	0.0078	48	0.0133
9	0.1500	29	0.4833	49	0.8167		9	0.0025	29	0.0081	49	0.0136
10	0.1667	30	0.5000	50	0.8333		10	0.0028	30	0.0083	50	0.0139
11	0.1833	31	0.5167	51	0.8500		11	0.0031	31	0.0086	51	0.0142
12	0.2000	32	0.5333	52	0.8667		12	0.0033	32	0.0089	52	0.0144
13	0.2167	33	0.5500	53	0.8833		13	0.0036	33	0.0092	53	0.0147
14	0.2333	34	0.5667	54	0.9000		14	0.0039	34	0.0094	54	0.0150
15	0.2500	35	0.5833	55	0.9167		15	0.0042	35	0.0097	55	0.0153
16	0.2667	36	0.6000	56	0.9333		16	0.0044	36	0.0100	56	0.0156
17	0.2833	37	0.6167	57	0.9500		17	0.0047	37	0.0103	57	0.0158
18	0.3000	38	0.6333	58	0.9667		18	0.0050	38	0.0106	58	0.0161
19	0.3167	39	0.6500	59	0.9833		19	0.0053	39	0.0108	59	0.0164
20	0.3333	40	0.6667	60	1.0000		20	0.0056	40	0.0111	60	0.0167

Figure 58-1

Esempi di gradi angolari

Un grado angolare espresso in gradi, minuti e secondi, apparirà come il seguente esempio:

• 10° 11´ 37˝, si legge come 10 gradi, 11 minuti, e 37 secondi.

a) Convertite i minuti ed i secondi a valori di gradi decimali, usando la tabella nella fig.58-1.

11 minuti = 0.1833 gradi
37 secondi = 0.0103 gradi.

b) Addizionate tutti i valori di gradi decimali.

10 gradi	=	10.0000 gradi
11 minuti	=	0.1833 gradi
37 secondi	=	0.0103 gradi
10° 11´ 37˝	=	10.1936 gradi

• 12° 5.245´, si legge 12 gradi, 5.245 minuti.

a) Convertite i decimali di un minuto a gradi decimali usando la tabella nella fig. 58-1 e moltiplicando i decimali di un minuto per0.0167.

5 minuti = 0.0833 gradi
0.245 minuti = 0.245 × 0.0167 = 0.0041 gradi

b) Addizionate tutti i valori di gradi decimali.

12 gradi	=	12.0000 gradi
5 minuti	=	0.0833 gradi
0.245 minuti	=	0.0041 gradi
10° 11´ 37˝	=	12.0874 gradi

Impostazioni Base Pannello Di Controllo

Sistema Costanti

Enter system constants as needed. If desired fill in the form below with the applicable constants for this machine.

SIS	MODE/ZONE	
	STOP POSITION	
	DIRECTION	

POSITION - ANGLE AND GPS COORDINATES		
LINEAR POSITION	LINEAR START LATITUDE	
	LINEAR START LONGITUDE	
	LINEAR END LATITUDE	
	LINEAR END LONGITUDE	
	LINEAR SPEED	
PIVOT POSITION	PIVOT ZONE	
	PIVOT ANGLE	
	PIVOT POINT LONGITUDE	
	PIVOT POINT LATITUDE	

PRES DLY	PRESSURE DELAY	
LOW PRES	LOW PRESSURE LIMIT	
MIN APP	LINEAR MINIMUM APP	
	PIVOT MINIMUM APP	
HRS/REV	TIME PER REVOLUTION	
VOLTAGE	MEASURED VOLTAGE	
FLOWMETER	FLOWMETER PULSE RATE	
RTU ID	THREE DIGIT ID NUMBER	

DAILY OPS		
DAILY ON/OFF	ON or OFF	
DAILY START/STOP	START TIME	
	STOP TIME	
	ACTIVE DAYS	
CYCLE ON/OFF	ON or OFF	
CYCLE INTERVAL	INTERVAL	
CYCLE START TIME	START TIME	

WIND	WIND HIGH LIMIT	
	ON or OFF	
AR /AS	ON or OFF	
PERCENT TIMER	CYCLE IN SECONDS	
LOW VOLTAGE	LOW VOLTAGE LIMIT	
DIR OFFSET	DIRECTION OFFSET	
ENGINE/PUMP	ENGINE OR PUMP	
	NORMAL OR ALT	

COM PORT		
	9-PIN	25-PIN
BAUD RATE		
	9-PIN	25-PIN
PROTOCOL		
KEY WAIT	WAIT TIME IN SECONDS	

BASE ID		
MODEM TYPE		
CALLOUT TRIES		
RADIO HOP	ON or OFF	
	INTERMEDIATE UNIT ID	
PHONE NUMBER		
HARDWARE FLOW CONTROL		

PRES SENSOR	PRESSURE SENSOR TYPE	

BACK LIGHT	BACK LIGHT DELAY	

MOISTURE		
SOIL PROBE		
SOIL PROBE CONSTANTS	A	
	B	
	C	

SYSTEM TYPE	

Option / Notice / Events

		ENABLED
SHUTDOWN EVENTS	SAFETY	
	PRESSURE	
	VOLTAGE	
	WIND	
	RELAY COM	
WARNING 1 EVENTS	SAFETY	
	PRESSURE	
	VOLTAGE	
	CPU RESET	
	NEW CONSTANT	
WARNING 2 EVENTS	AUX1 IN STATUS	
	AUX2 IN STATUS	
STATUS CHANGE 1 EVENTS	RUN / STOP	
	DEPTH %	
	FOR / REV	
	DAILY ON / OFF	
	PGM STEP	
STATUS CHANGE 2 EVENTS	END GUN	
	SIS ON / OFF	
	DEG CHANGE (10)	
	DEGREE (0.0)	
	REGION	

Figure 59-1

Pannello Di Controllo Valley AutoPilot

Impostazioni Base Pannello Di Controllo

Sistema Costanti (continua)

Impostazione Irrigatore Finale

Lineare A		Distanza Minima	Distanza massima
Sequenza	1	_____	_____
	2	_____	_____
	3	_____	_____
	4	_____	_____
	5	_____	_____
	6	_____	_____
Lineare B		Distanza Minima	Distanza massima
Sequenza	1	_____	_____
	2	_____	_____
	3	_____	_____
	4	_____	_____
	5	_____	_____
	6	_____	_____
Pivot A		Angolo Sinistro	Angolo Destro
Sequenza	1	_____	_____
	2	_____	_____
	3	_____	_____
	4	_____	_____
	5	_____	_____
	6	_____	_____
	7	_____	_____
	8	_____	_____
	9	_____	_____
Pivot B		Angolo Sinistro	Angolo Destro
Sequenza	1	_____	_____
	2	_____	_____
	3	_____	_____
	4	_____	_____
	5	_____	_____
	6	_____	_____
	7	_____	_____
	8	_____	_____
	9	_____	_____
Pivot C		Angolo Sinistro	Angolo Destro
Sequenza	1	_____	_____
	2	_____	_____
	3	_____	_____
	4	_____	_____
	5	_____	_____
	6	_____	_____
	7	_____	_____
	8	_____	_____
	9	_____	_____
Pivot D		Angolo Sinistro	Angolo Destro
Sequenza	1	_____	_____
	2	_____	_____
	3	_____	_____
	4	_____	_____
	5	_____	_____
	6	_____	_____
	7	_____	_____
	8	_____	_____
	9	_____	_____

Impostazione Campo di Lavoro

Lineare A		Distanza Minima	Distanza Massima
Sequenza	1	_____	_____
	2	_____	_____
	3	_____	_____
	4	_____	_____
	5	_____	_____
	6	_____	_____
Lineare B		Distanza Minima	Distanza Massima
Sequenza	1	_____	_____
	2	_____	_____
	3	_____	_____
	4	_____	_____
	5	_____	_____
	6	_____	_____
Pivot A		Angolo Sinistro	Angolo Destro
Sequenza	1	_____	_____
	2	_____	_____
	3	_____	_____
	4	_____	_____
	5	_____	_____
	6	_____	_____
	7	_____	_____
	8	_____	_____
	9	_____	_____
Pivot B		Angolo Sinistro	Angolo Destro
Sequenza	1	_____	_____
	2	_____	_____
	3	_____	_____
	4	_____	_____
	5	_____	_____
	6	_____	_____
	7	_____	_____
	8	_____	_____
	9	_____	_____
Pivot C		Angolo Sinistro	Angolo Destro
Sequenza	1	_____	_____
	2	_____	_____
	3	_____	_____
	4	_____	_____
	5	_____	_____
	6	_____	_____
	7	_____	_____
	8	_____	_____
	9	_____	_____
Pivot D		Angolo Sinistro	Angolo Destro
Sequenza	1	_____	_____
	2	_____	_____
	3	_____	_____
	4	_____	_____
	5	_____	_____
	6	_____	_____
	7	_____	_____
	8	_____	_____
	9	_____	_____

Avvio macchina con acqua

1. Accertatevi SEMPRE che l'area antistante la macchina sia libera da veicoli, altre attrezzature, bestiame e persone prima di inziare qualsiasi operazione.

2. Girare la leva principale sulla posizione ON. Se la corrente viene fornita da un generatore, tarate i giri per minuto del generatore affinchè raggiunga un voltaggio da 380 a 400 volts. NON SUPERARE I 410 VOLTS.

3. Premete prima di fissare la percentuale di avanzamento.

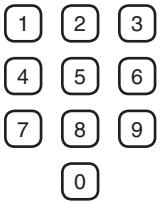
4. Selezionate la direzione di marcia.

   Premete o .

5. Impostate l'applicazione di acqua.

   a) Premete per fissare l'impostazione acqua in pollici (o mm. seconda l'unità di misura scelta) oppure per fissare la percentuale di avanzamento.

   b) Usate i tasti numerici per scrivere la profondità di applicazione o la percentuale di avanzamento.



6. Premete per avviare la macchina. Premete per fermare la macchina.

Avvio macchina a secco (senza acqua)

1. Assicuratevi SEMPRE che la zona antistante la macchina sia sgombra da veicoli, altre attrezzature, bestiame o persone prima di iniziare qualsiasi operazione.

2. Girate la leva/interruttore generale sulla posizione ON.

   Se la corrente è data da un generatore, tarate i giri per minuto del generatore fino a raggiungere una corrente da 380 a 400 volts. NON SUPERATE MAI I 410 VOLTS.

3. Premete per interrompere il flusso di acqua.

4. Selezionate la direzione di marcia.

   Premete o .

5. Premete per avviare la macchina. Premete per fermare la macchina.

Pannello Di Controllo Valley AutoPilot

Istruzioni Operative

Arresto della Macchina

Arresto di Emergenza

Per fermare la macchina in situazioni di emergenza, operate una interruzione in uno dei seguenti modi:

- Interruttore pincipale dalla fonte di fornitura energia al pannello di controllo. Vedi Fig. 62-1.
- Interruttore Principale sul pannello di controllo. Vedi fig. 62-1.
- Qualsiasi interruttore di scollegamento nella scatola torre . Vedi Fig. 62-1.

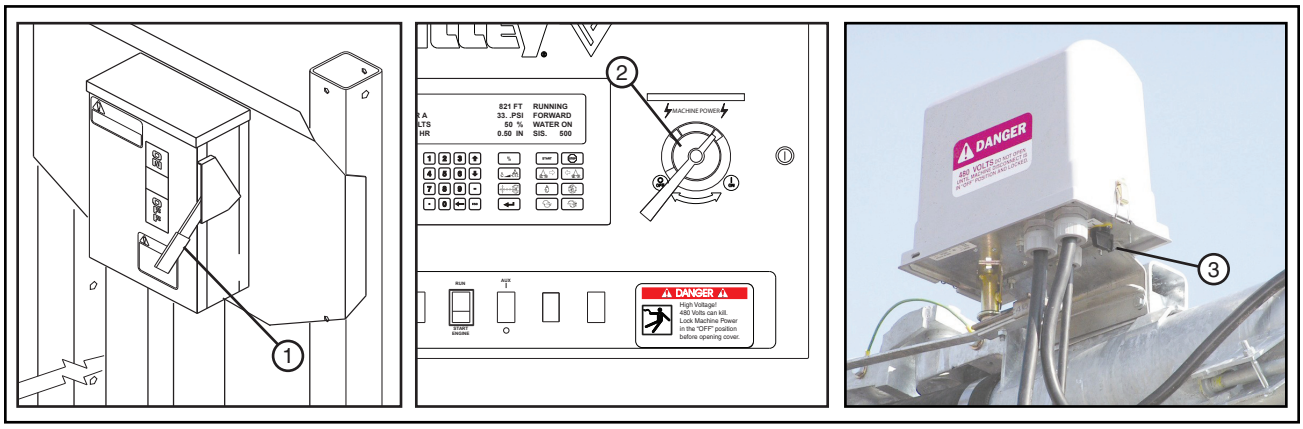


Fig. 62-1

1. Interruttore Principale fornitura energia
2. Interruttore principle pannello controllo
3. Interruttore scollegamento scatola torre

Arresto in condizioni Normali

1. Premete il tasto STOP. Vedi Fig. 62-2.
2. Girate la leva di scollegamento principale sulla posizione OFF. Vedi Fig. 62-2.
3. Girate l'unità pompa su OFF (se non è automatica).
4. Se viene utilizzato un generatore, posizionate l'interruttore di avvio/ stop del generatore sulla posizione Avvio per la prossima sequenza di riavvio.

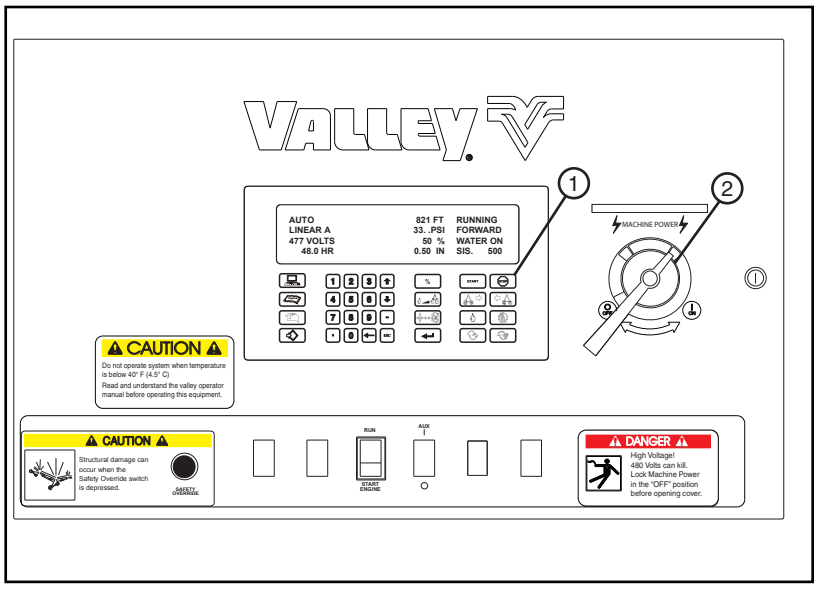


Fig. 62-2

1. Tasto Stop
2. Leva scollegamento principale su OFF

⚠ ATTENZIONE

- **NON FERMATE LA MACCHINA RALLENTANDO I GIRI DEL GENERATORE. QUESTA OPERAZIONE POTREBBE CAUSARE CALI DI TENSIONE E CAUSARE GRAVI DANNI AGLI ELEMENTI DELLA MACCHINA**
- **FERMATE SEMPRE LA MACCHINA DI IRRIGAZIONE PRIMA DI ARRESTARE IL GENERATORE.**

Schermata Diagnostiche

La sezione Diagnostica consente di verificare le informazioni relative alla diagnostica direttamente sul pannello di controllo. Tale diagnostica vi aiuterà ad identificare i guasti della macchina e a risolverli.

- Premete per visionare la schermata diagnostica. Vedi Fig. 63-1.

Fig. 63-1

Errori di sistema

Gli errori di sistema sono guasti che fanno arrestare la macchina. Ogni componente mostrato in ERRORE sulla schermata è responsabile dell'arresto della macchina.

Potrete trovare gli errori che possono apparire sulla schermata nella fig, 63-2,con una breve descrizione. Vedere la sezione Risoluzione Problemi per capire le possibili cause e le relative operazioni correttive.

ERRORE DI ALIMENTAZIONE ENERGIA	Il voltaggio può essere inferiore o temporaneamente più basso per più di 15 secondi del limite minimo impostato mentre la macchina era in marcia.
ERRORE SICUREZZA	Causato da una interruzione nel sistema di sicurezza.
ERRORE DI PRESSIONE	La pressione era al di sotto del limite minimo fissato per più di 30 secondi oppure il tempo di ritardo pressione non è sufficientemente lungo per consentire l'avvio della macchina.
ERRORI DI COMANDO	La macchina si è fermata per uno dei seguenti motivi: 1) E' stato premuto il tasto Stop. 2)Si è creata una condizione di auto arresto nella barriera di fine corsa. 3)Sta eseguendo una fermata programmata.. 4) Ha ricevuto il comando di fermarsi mentre era in Lineare, Pivot , modo manuale o Relay/ modulo 24
ERRORE DI FERMATA IN POSIZIONE. (SIS)	La macchina si è fermata per una impostazione di fermata in posizione. (SIS).
ERRORE BBRAM	E' stato fatto un tentativo di riavvio della macchina mentre sullo schermo appariva un codice di errore E01
ERRORE DIREZIONE	Entrambi i sensori dei relays delle posizioni avanti e indietro sono stati attivati per più di 15 secondi mentre la macchina era in marcia o in attesa.
ERRORE VENTO	La macchina si è fermata perchè il limite di velocità del vento fissata è stato superato. L'indicatore della velocità del vento è una opzione. Sulla schermata errori di sistema apparirà VENTO solo se questa è stata attivata..
ERRORE OPERAZIONI GIORNALIERE	Il programma operazioni giornaliere ha arrestato la macchina perchè non è stata consentita la marcia in un determinato periodo di tempo. Sulla schermata errori di sistema apparirà DAILY OPS soltanto se questa funzione è stata attivata.
ERRORE DI RELAY	Esiste un problema di comunicazione di hardware o software fra il modulo AutoPilot e la scheda elettrica dei relays di bordo nel pannello di controllo..
ERRORE DI SISTEMA GPS	Nel caso di attivazione del GPS, il sistema si è interrotto per mancanza di comunicazione con il GPS in un determinato lasso di tempo con perdita di segnale del GPS durante la marcia o l'attesa di marcia della macchina.
ERRORE DI CHIUSURA GPS	Nel caso di attivazione del GPS, il sistema si è interrotto per perdita di segnale del GPS, mentre la macchina era in marcia o in attesa..
ERRORE DI TRANSIZIONE	L'arresto è avvenuto o perchè il sistema era in modo manuale mentre raggiungeva la sua transizione o perchè era in modo automatico mentre la transizione programmata chiudeva il sistema stesso.

Fig. 63-2

Diagnosticsa

Schermata errori di sistema

Per arrivare alla schermata errori di sistema, operare come segue:

1. Premete e (1) per fare apparire la schermata Errori di Sistema.Vedi Fig. 64-1.

Fig. 64-1

Nel caso in cui un'errore di sistema riconosciuto, arresti la macchina, l'errore viene indicato vicino all'elemento responsabile dell'arresto stesso.

L'ERRORE viene automaticamente cancellato una volta risolto e non appena la macchina riparte

Schermata Diagnostica

Se interviene un guasto, appare un codice di errore sulla schermata. Nel caso intervengano più errori, verranno evidenziati in seguenza con un'intervallo di alcuni secondi. Vedi Fig. 64-2.

NOTE **Quando visionate sullo schermo un codice di errore esso viene cancellato dalla lista di codice errore..**

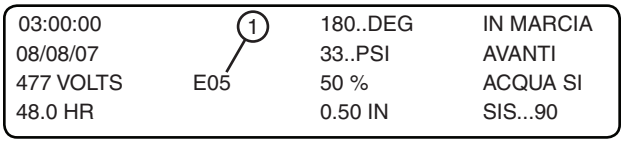


Fig. 64-2 1.COD.ERRORE

Cancellazione di un Codice di errore.

Per cancellare un codice di errore dallo schermo, operate come segue:

1. Premete e (2) per visionare il codice di errore e cancellarlo dallo schermo. Vedi Fig. 64-3.

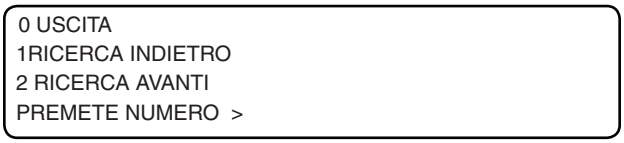


Fig. 64-3

Codici Errore

Di seguito troverete una lista di possibili codici di errore vedi fig. 65-1. Controllare anche la sezione Risoluzione dei problemi per verificare le possibili cause e trovare le relative azioni correttive.

E01 RAM DI RITORNO BATTERIA	Il modulo auto test di ritorno della batteria ha rilevato un dato errato.
E02 EEPROM	Il modulo auto test della memoria non volatile ha rilevato un dato errato..
E03 RESETTAGGIO UNITA'	Questo cod. di errore registra cicli di corrente e/o resettaggi di software..
E04 CADUTA TENSIONE	Il voltaggio della macchina è momentaneamente caduto al di sotto del voltaggo minimo fissato..
E05 SISTEMA SICUREZZA	Il circuito di sicurezza della macchina si è momentaneamente aperto.
E06 SICUREZZA POMPA	La pressione dell'acqua è scesa al di sotto del limite minimo di presssione fissato per più dei 30 secondi prestabiliti.
E07 SENSORE PRESSIONE	Il valore sensore pressione dell'acqua è troppo alto (sopra i 160psi (1103.1 kPa).
E08 SENSORE PRESSIONE	Il valore sensore pressione dell'acqua è troppo basso. Sotto i 6 psi (41.3 kPa).
E09 SENSORE PRESSIONE	La pressione dell'acqua rimane sopra 7 psi (48.2 kPa) dopo che la pompa è rimasta su OFF per 5 minuti.
E10 SENSORE PRESSIONE	La pressione della pompa era sopra della pressione minima fissata per più di 5 minuti con la pompa su OFF.
E11 RESOLVER	Il Pivottamento è 5°o maggiore in un secondo.
E12 RESOLVER	Il voltaggio di ritorno del resolver è troppo alto..
E13 TASTIERA	La tastiera è guasta o un tasto è bloccato.
E14 SENSO DI MARCIA AV/IND	Entrambe le direzioni di marcia sono state selezionate per più di 15 secondi..
E15 COMUNICAZIONE CPROBE	Il modulo di controllo non comunica con la prova suolo..
E16 DATO INVALIDO CPROBE	Il modulo di controllo comunica con la prova suolo ma i dati danno risultato zero..
E17 NON ASSEGNATO	Sullo schermo apparirà "NON DISPONIBILE".
E18 ERRORE DI COMUNICAZIONE GPS	Anche se è stato attivato il GPS, non c'è sata comunicazione per 10 secondi.
E19 PERDITA DI SEGNALE GPS	Le transizioni di segnale GPS passano da chiuse ad aperte.
E20 PERDITA DI SEGNALE DGPS	Il segnale di transizione DGPS da DGPS a Standard.

Fig. 65-1

Registro Errore

Per ogni codice di errore c'è un registro errore.

Quando c'è un'errore vengono registrate anche informazioni sulla prima volta che è successo e la relativa data, sull'ultima volta e sul totale di volte di rilevamento errore. Vedi Fig. 65-2.

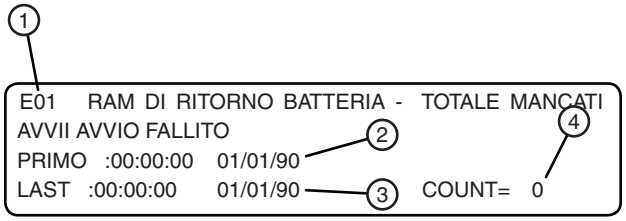


Fig. 65-2

1.Codice Errore
2.Ora e data primo rilevamento errore
3.Ora e data ultimo rilev.errore
4.Rilev. errore totali

Diagnosticsa

Visualizzare un registro errore.

Per visualizzare un registro errore, operare come segue:

1. Premete [⇦], [2], e [1] per fare apparire sulla schermata il registro dell' errore E01. Vedi Fig. 66-1.

NOTE **Quando visualizzate la schermata registro errori, cancellate automaticamente i codici di errore**

2. Localizzate il registro del codice di errore desiderato:
   - Premete [1] per cercare all'indietro nel registro degli errori.
   - Premete [2] per cercare in avanti nel registro degli errori.

```
E01  RAM RITORNO BATTERIA - TOTALE RILEVAMENTI
MANCATI AVVII
PRIMO  :00:00:00    01/01/90
ULTIMO :00:00:00    01/01/90          CONTEGGIO=   0
```

Fig. 66-1

Resettare un registro errore a zero.

Per resettare un registro errore a zero, operate come segue:

1. Premete [⇦], [2], e [1] per far apparire sullo schermo il registro dell'errore E01. Vedi Fig.66-2.

```
E01  RAM  RITORNO BATTERIA  -  TOTALE RILEVAMENTI
MANCATI AVVII
PRIMO  :00:00:00    01/01/90
ULTIMO  :00:00:00  01/01/90          CONTEGGIO=   0
```

Fig. 66-2

2. Localizzate il registro errore desiderato. Vedi Fig. 66-3.
   - Premete [1] per cercare all'indietro nel registro errori.
   - Premete [2] per cercare in avanti nel registro errori.

```
E04  CADUTA TENSIONE  -  TENSIONE  SCESA AL DI
SOTTO LIMITE VOLTAGGIO MINIMO
PRIMO  :07:23:23    07/08/07
ULTIMO  :08:37:18  07/09/07          CONTEGGIO=   4
```

Fig. 66-3 Reg.errore selezionato

3. Premete [⇦] due volte.

   Il conteggio è resettato a zero mentre la prima ed ultima volta di rilevamento errore sono indicate con la data ed il giorno corrente. Vedi Fig. 66-4.

```
E04  CADUTA TENSIONE  -  TENSIONE  SCESA AL DI
SOTTO LIMITE VOLTAGGIO MINIMO
PRIMO  :12:26:35    07/10/07
ULTIMO  :12:26:35  07/10/07          CONTEGGIO=   0
```

Fig. 66-4

Risoluzione Dei Problemi

Usate questa sezione dedicata alla Risoluzione dei Problemi con il Manuale Proprietario per diagnosticare e cercare la soluzione dei problemi della macchina e/o del pannello di controllo.

Ogni volta che operate sulla macchina per servizio o per manutenzione, fatelo adottando la sicurezza necessaria, proteggendo la vostra persona, mantenete un' area minima di lavoro sgombra attorno al pannello o agli altri componenti usando protezioni contro le cadute ove necessario e applicando le procedure relative alla sicurezza minima nel distacco o ricoleggamento tensione. Per maggiori informazioni riferirsi alla Sezione " Operare con sicurezza".

⚠ ATTENZIONE

PER RIDURRE LE POSSIBILITA' DI GRAVI INFORTUNI FINO ALLA MORTE:

- **LA RISOLUZIONE DEI PROBLEMI O INTERVENTI ELETTRICI DOVRANNO ESSERE EFFETTUATI UNICAMENTE DA PERSONALE QUALIFICATO ED AUTORIZZATO DEL CONCESSIONARIO VALLEY.**
- **CONTATTATE SEMPRE IL VOSTRO AGENTE VALLEY PER RISOLVERE GLI EVENTUALI PROBLEMI OD INTERVENIRE SULLE PARTI ELETTRICHE DEL PANNELLO DI CONTROLLO O DELLA MACCHINA. NON TENTATE MAI DI FARLO DA SOLI**
- **USATE DISPOSITIVI ANTIINFORTUNIO LADDOVE NECESSARIO.**
- **MANTENETE SGOMBRA DA COSE E/O PERSONE UNA MINIMA AREA DI LAVORO ANTISTANTE IL PANNELLO DI CONTROLLO E GLI ALTRI COMPONENTI.**
- **USATE PROTEZIONI CONTRO LE CADUTE LADDOVE NECESSARIO.**
- **PRIMA DI COMPIERE QUALSIASI OPERAZIONE DI SERVIZIO O MANUTENZIONE SULLA MACCHINA ASSICURATEVI SEMPRE CHE IL COLLEGAMENTO ELETTRICO PRINCIPALE ALLA MACCHINA E AL PANNELLO ELETTRICO SIA INTERROTTO E SEGUITE LE PROCEDURE DI SICUREZZA DESCRITTE NELLA SEZIONE SICUREZZA RELATIVAMENTE AL DISTACCO E RIAVVIO QUADRI ELETTRICI.**

Pannello Di Controllo Valley AutoPilot

Risoluzione Dei Problemi

Errori di sistema

Di seguito vengono elencati tutti i possibili errori di sistema con la relativa descrizione, le possibili cause, se questo errore arresterà la macchina e le azioni correttive da intraprendere. Vedi Fig. 68-1 e 69-1.

ERRORI DI SISTEMA	DESCRIZIONE CON POSSIBILI CAUSE	INTERR	AZIONI CORRETTIVE
ERRORE SISTEMA ELETTRICO	Il voltaggio può essere basso o essere temporaneamente sceso al di sotto del lmite di voltaggio fissato per più di 15 secondi mentre la macchina era in marcia.	SI'	Controllate il limite di basso voltaggio e correggete il valore.
			Contattate il vostro Agente Valley.
ERRORE SISTEMA SICUREZZA	Causato da una interruzione nel circuito di sicurezza per più di 3 secondi..	SI', se per più di 3 secondi.	Assicuratevi che la torre finale non sia bloccata.
			Controllate le gomme sulla torre finale.
			Controllate se sono guasti i motorini delle ruote.
			Controllate che lo Stop di fine campo operi correttamente.
			Contattate il vostro Agente Valley.
ERRORE PRESSIONE	La pressione è scesa al di sotto del limite pressione fissato per più di 30 secondi o il ritardatore di pressione non è stato programmato per un tempo sufficientemente lungo .per la macchina.	SI', se per più di 30 secondi.	Assicuratevi la pompa sia su ON.
			Impostate il limite di pressione con un valore più basso..
			Impostate il ritardatore di pressione su un periodo di tempo più lungo.
			Contattate il vostro Agente Valley..
ERRORE COMANDI	La macchina si è fermata perchè ha ricevuto uno dei seguenti comandi di stop: 1. E' stato premuto il tasto Stop. 2. A fine corsa si è creata una condizione di Auto Stop. 3. Sta eseguendo uno stop programmato..	SI'	1. Operazione Normale. 2. Operazione Normale. 3. Operazione Normale.
ERRORE FERMATA IN POSIZIONE (SIS)	La macchina si ferma nella fermata in posizione (SIS).	SI'	Operazione Normale - Nessuna operazione correttiva. Si desidera programmare una diversa fermata in posizione (SIS).
ERRORE BBRAM	Indica che è stato fatto un tentativo di avvio macchina mentre sulla schermata appariva il codice di errore E01.	SI'	Contatta il vostro Agente Valley. Cancellate controllando la Diagnostica Errori mentre è presente BBRAM.
ERRORE AV/IND.	Entrambi i tasti di AV/IND sono stati premuti per più di 15 secondi mentre la macchina era in marcia o in attesa.	SI'	Contattate il vostro Agente Valley. L'errore sarà cancellato quando il sistema tenterà la ripartenza..
ERRORE VENTO	La macchina si è fermata perchè la velocità del vento era troppo alta ed ha superato il limite fissato. L'indicatore della velocità del vento è una opzione. Viene indicato VENTO sullo schermo solo quando il tasto relativo a questa opzione è su ON..	SI'	Operazione Normale - Non viene richiesta nessuna operazione correttiva..
ERRORE OPERAZIONI GIORNALIERE	Il programma di operazioni giornaliere ferma la macchina perchè non è concessa la marcia in quel determinato lasso di tempo.OPERAZIONI GIORNALIERE viene evidenziato sullo schermo solo se il tasto di questa funzione è su ON.	SI'	Operazione Normale - non è richiesta alcuna operazione correttiva.. Se lo si desidera cambiare la programmazione delle operazioni giornaliere o mettere il tasto su OFF.

Fig 68-1

Errori di Sistema (continua)

ERRORI DI SISTEMA	DESCRIZIONE POSSIBILI CAUSE	ARRESTO	OPERAZIONI CORRETTIVE
ERRORE COMUNICAZIONE RELAY	Ci sono problemi di comunicazione hardware o software fra il modulo AutoPilot e il relay della scheda di bordo sul pannello di controllo.	SI'	Contattate il vostro Agente Valley.
ERRORE COMUNICAZIONE GPS	Mentre la macchina era in marcia o in attesa, deve essere intervenuto uno dei seguenti problemi:: 1. GPS è stato selezionato come protocollo. 2. Una perdita di segnale GPS ha fermato la macchina. 3. Arresto della macchina dovuto ad una mancata comunicazione con il GS per lasso di tempo predeterminato..	SI'	Controllate che il GPS sia alimentato energeticamente. Contattate il vostro agente Valley
ERRORE CHIUSURA GPS	Mentre la macchina era in marcia o in attesa, deve essere intervenuto uno dei seguenti problemi:: 1. GPS è stato selezionato come protocollo. 2. Una perdita di segnale GPS ha fermato la macchina. 3. Arresto della macchina dovuto ad una mancata comunicazione con il GpS per un lasso di tempo predeterminato.	SI'	Controllate il segnale sull'antenna. Contattate il vostro agente Valley.
ERRORE TRANSIZIONE	Mentre la macchina era in marcia in modo manuale: 1. In modo Lineare, nelle transizioni macchina fra le zone. 2.In modo Pivot, quando la macchina raggiunge le transizioni di posizione. Mentre la macchina era in marcia in modo automatico: 1. Interviene uno stop per una transizione programmata 2. E' stata rilevata una transizione errata, in modo Lineare.. 3. L'interruttore di prossimità allineamento carro Pivot, mentre la macchna si trova in modo Pivot, è stato attivato dopo che ha oltrepassato il suo punto di attivazione.	SI'	1. Operazione Normale. 2. Operazione Normale 1. Operazione Normale. 2. Contattate il Vostro agente Valley 3. Contattate il vostro agente Valley.

Fig 69-1

Pannello Di Controllo Valley AutoPilot

Risoluzione Dei Problemi

Codici di Errore

Di seguito sono indicati i possibili Codice di Errore con la descrizione, la soglia errore, se la macchina si arresterà o meno, le possibili cause e le azioni correttive da intraprendere per cancellare il codice di errore dalla schermata codici errore e relativo registro. Vedi Fig. 70-1 e 71-1.

ERRORE	DESCRIZIONE	ENTRATA	ARRESTO SISTEMA	POSSIBILI CAUSE E AZIONI CORRETTIVE	SCHERMO
E01	E01 BBRAM - RAM RITORNO BATTERIA -SOMMA TENTATIVI AVVIO FALLITI.		NO	Contatta il vostro Agente Valley.	SI'
E02	E02 EEPROM - SOMMA TENTATIVI AVVIO FALLITI.	Uno dei blocchi è guasto.	SI'	Tentate un resettaggio intenso. Contattate il vostro Agente Valley.	SI'
E03	E03 RESETTAGGI UNITA' - E' BLOCCATO QUANDO VIENE RESETTATO IL SOFTWARE.	Ogni volta che viene ripetuto un ciclo.	NO	Registrate tutte le volte che viene ripetuto un ciclo. Operazione normale che non necessita alcuna correzione.	NO
E04	E04 CADUTA CORRENTE ELETTRICA. AL DI SOTTO DEL LIMITE DI BASSO VOLTAGGIO.	Quando c'è una caduta di corrente al di sotto del limite fissato mentre la macchina è in marcia o in attesa.	SI', dopo 15 secondi.	Contattate il vostro agente Valley.	SI'
E05	E05 SISTEMA SICUREZZA - POSSIBILE DISALLINEAMENTO TORRE, L'UNITA' GUIDA POTREBBE ESSERE BLOCCATA.	Sicurezza aperta mentre la macchina era in marcia.	SI', dopo 3 secondi.	Il circuito di sicurezza è aperto. Disallineamento torre. Superato il limite di tempo del timer sovra irrigazione. Contattate il vostro agente Valley.	SI'
E06	E06 SICUREZZA POMPA - PRESSIONE TROPPO BASSA DOPO IL RITARDATORE DI PRESSIONE.	Pressione con pompa su off.	SI', fino al riavvio.	Bassa Pressione. Limite bassa pressione troppo prossima alla pressione di lavoro. Contattate il vostro agente Valley .	SI'
E07	E07 SENSORE PRESSIONE - FUORI PORTATA ALTA, CONTROLLATE COLLEGAMENTO.	> 4.5 volts.	NO	Contatte il vostro Agente Valley .	SI'
E08	E08 SENSORE PRESSIONE- FUORI PORTATA BASSA , CONTROLLATE COLLEGAMENTO.	< 0.5 volts.	NO	Contattate il vostro Agente Valley.	SI'
E09	E09 SENSORE PRESSIONE - PRESSIONE ALTA CON POMPA SU OFF, CONTROLLATE COLLEGAMENTO.	Pompa spenta per 5 min e con più di 7 PSI.	NO	Acqua nei tubi di mandata. Ricalibrate il trasduttore di pressione. Contattate il vostro Agente Valley	SI'
E10	E10 SENSORE PRESSIONE - L'INTERRUTTORE MECCANICO POTREBBE ESSERE BLOCCATO.	Pompa spenta per 5 min. mentre l'interruttore era su ON	NO	Contattate il vostro agente Valley	SI'
E11	E11 RESOLVER - ANGOLO PIVOTTAMENTO, LUBRIFICATE LA TUBAZIONE J.	Pivottamento 5° in 1 secondo (doppio).	NO	Punto Pivot obbligatorio. J-Tubo troppo stretto o grippato. Tubo non fissato alla staffa a H. Anello collettore non ben fissato. Contattate il vostro Agente Valley.	SI'

Fig. 70-1

Codice errore (continua)

ERRORE	DESCRIZIONE	ENTRATA	ARRESTO SISTEMA	POSSIBILI CAUSE E AZIONI CORRETTIVE	SCHERMO
E12	E12 RESOLVER -POSSIBILE SCOLLEGAMENTO.	X E Y = 2.5 volts.	NO	Contattate il vostro Agente Valley.	SI'
E13	E13 TASTIERA - POSSIBILE BLOCCO TASTO - CONTROLLATE COLLEGAMENTI TASTIERA.	10 secondi.	NO	Guasto tastiera o tasto bloccato. Contattate il vostro Agente Valley.	SI'
E14	E14 SENSO DI MARCIA AV/ IND - POSSIBILE CORTO -CONTROLLARE CABLAGGIO	2 secondi.	SI', dopo 15 secondi.	Contattate il vostro Agente Valley	SI'
E15	E15MANCATA COMUNICAZIONE CON LA PROVA SUOLO.		NO	Contattate il vostro agente Valley.	SI'
E16	E16 I DATI DELLA PROVA SUOLO A ZERO		NO	Contattate il vostro agente Valley	SI'

Fig. 71-1

Risoluzione Dei Problemi
Codice errore (continua)

E01 RAM RITORNO BATTERIA
Il Ritorno Ram della batteria debole può essere la causa di questo errore. La batteria dovrebbe essere cambiata ogni 7 anni.

E02 EEPROM
Questo errore interviene quando la tensione viene a mancare mentre si stanno registrando le costanti. I dati introdotti possono venire persi.

E03 RESETTAGGIO UNITA'
Resettaggio di software di registro causato da cicli di corrente o disturbi negli interruttori elettrici che vanno ad interferire con il processore del computer.

E04 CADUTA VOLTAGGIO
Le cadute di voltaggio che interferiscono possono essere causate da un Limite di Basso voltaggio che è stato inserito con un valore troppo alto. Verificare nella Sezione Costanti il corretto Limite per il basso voltaggio.

E05 SICUREZZA SISTEMA
Questo errore interviene quando il circuito di sicurezza viene interrotto (si apre) a causa di un disallineamento della macchina, problemi nella guida, nel Timer di sovrairrigazione o altri componenti collegati al circuito di sicurezza.

E06 SICUREZZA POMPA - PRESSIONE TROPPO BASSA
Questo errore può intervenire quando:
- Il tempo di ritardo pressione o il minimo di pressione sono stati impostati in modo errato.
- La pompa, il trasduttore di pressione o l'interruttore pressione possono essere guasti.

E07 SENSORE PRESSIONE - FUORI PORTATA MAX
Questo errore interviene quando il trasduttore di pressione non funziona.

E08 SENSORE PRESSIONE - FUORI PORTATA MIN.
Questo errore interviene quando il trasduttore di pressione non funziona o non è stato installato.

E09 SENSORE PRESSIONE - PRESSIONE ALTA.
Questo errore può intervenire quando il trasduttore di pressione non funziona o i drenaggi della macchina sono occlusi.

E10 SENSORE PRESSIONE - MECCANICO
Questo errore può intervenire se il trasduttore di pressione o l'interruttore non funzionano o sono guasti.

E11 RESOLVER - ANGOLO PIVOTTAMENTO
Questo errore può intervenire se il pivottamento della macchina è rigido e richiede una lubrificazione,

E12 RESOLVER FUORI PORTATA - ALTA
Questo errore può intervenire se il cablaggio del resolver è assente o malfunzionante.

E13 TASTIERA
Questo errore può intervenire se la tastiera è mal funzionante o un tasto bloccato.

E14 SENSO DI MARCIA - AV/IND. - POSSIBILE CORTO CIRCUITO.
Quando viene rilevato questo codice di errore, entrambi i sensi di marcia, sia avanti che indietro, sono stati attivati.

- Lo stato della macchina indicherà in marcia, con AR/AS su OFF, anche se il contattore è disabilitato.

- La macchina si fermerà se AR/AS è su ON ed è stata selezionato il Modo Auto Stop.

- Se AR/AS è su ON ed è stato selezionato il modo Auto Reverse, la macchina alternerà la direzione di marcia in avanti con quella indietro o viceversa.. . Dato che l'alimentazione è disabilitata fino a che la direzione non ha chiuso il circuito, la macchina non si muoverà.

E15 NESSUNA COMUNICAZIONE CON LA PROVA SUOLO
Il sensore prova suolo, cavo o convertitore R485 sono guasti.

E16 DATO PROVA SUOLO NON VALIDO
Il sensore prova suolo può essere mal funzionante.

E17 NON ASSEGNATO
Questo codice di errore appare come non assegnato a nessun evento.

E18 ERRORE DI COMUNICAZIONE GPS
Questo codice di errore interviene quando il GPS è stato selezionato come protocollo e non c'è nessuna comunicazione per 10 secondi.

E19 PERDITA DI SEGNALE GPS
Questo errore interviene quando il segnale delle transizioni GPS va da GPS chiuso a GPS aperto.

E20 PERDITA DI SEGNALE DGPS
Questo errore interviene nel segnale dalle transizioni DGPS e dagli standard DGPS.

Lista Risoluzione dei problemi

Troverete di seguito e nella pagina seguente, una lista descrittiva di alcuni problemi che potrebbero accadere con accanto le possibili cause e le azioni correttive da intraprendere. Vedi Fig. 73-1 e 74-1.

PROBLEMA	POSSIBILI CAUSE ED AZIONI CORRETTIVE
LA POSIZIONE DEL RESOLVER NON E' PRECISA.	IL PUNTO DI PIVOTTAMENTO E' OBBLIGATORIA.
	IL TUBO A J-E' TROPPO STRETTO O GRIPPATO.
	TUBAZIONE NON FISSATA ALLA STAFFA B
	ANELLO COLLETTORE STACCATO.
	COMPENSAZIONE DIREZIONE NON CORRETTA.
	CONTATTATE IL VOSTRO AGENTE VALLEY.
IL PIVOT SI GIRA AUTOMTICAMENTE CASUALMENTE..	CONTATTA IL VOSTRO AGENTE VALLEY.
IL PIVOT SI FERMA AUTOMATICAMENTE MA A CASO.	CONTATTATE IL VOSTRO AGENTE VALLEY.
IL PIVOT INTERROMPE IL CIRCUITO DI SICUREZZA QUANDO SI TROVA ALLA BARRIERA .	BARRIERA TROPPO ALTA RISPETTO AL BRACCIO AZIONATORE.
	DISABILITATO IL RITORNO E LO STOP AUTOMATICO..
	LA SCATOLA RITORNO E STOP AUTOMATICO NON E' AL CENTRO.
	CONTATTATE IL VOSTRO AGENTE VALLEY.
LA LETTURA DEL TRASDUTTORE DI PRESSIONE NON E' CORRETTA..	CALIBRATE SENZA ACQUA ..
	CONTROLLATE LE VALVOLE TENENDO IN ALZATA IL LIVELLO ACQUA.
	IL TRASDUTTORE FA GHIACCIO CONTRO IL SENSORE..
	TRASDUTTORE OTTURATO..
	TUBO DI PRESSIONE OTTURATO O DANNEGGIATO.
	CONTATTATE IL VOSTRO AGENTE VALLEY.
NESSUNA SCHERMATA.	AGGIUSTATE IL CONTRASTO TROPPA LUCE O TROPPO NERO.
	L'INTERRUTTORE E' SU OFF, RIMETTERLO A POSTO.
	NON PASSA CORRENTE AL PIVOT.
	CONTATTATE IL VOSTRO AGENTE VALLEY.
L'IRRIGATORE FINALE NON SI FERMA.	INGRESSO IRRIGATORE FINALE NON CORRETTO.
	FILTRO OTTURATO
	FERRAMENTA IRRIGATORE FINALE DIFETTOSA.
	COMPENSAZIONE DIREZIONE NON CORRETTA: ARCO TROPPO PICCOLO.
	CONTATTATE IL VOSTRO AGENTE VALLEY.
L'IRRIGATORE FINALE NON SI APRE.	NON SONO STATE PROGRAMMATE LE COSTANTI DELL'IRRIGATORE FINALE .
	FERRAMENTA IRRIGATORE FINALE DIFETTOSA.
	CONTATTATE IL VOSTRO AGENTE VALLY.
I CICLI SULLA SCHERMATA SI ACCENDONO E SI SPENGONO.	ERRORE CORRENTE IN ENTRATA.
	BASSO VOLTAGGIO.
	CONTATTATE IL VOSTRO AGENTE VALLEY.

Fig. 73-1

Pannello Di Controllo Valley AutoPilot

Risoluzione Dei Problemi

Lista Risoluzione Problemi (continua)

PROBLEM	POSSIBILI CAUSE ED OPERAZIONI CORRETTIVE
NON SI FERMA NELLA FERMATA IN POSIZIONE (SIS).	SIS NON E' ATTIVO (SU ON).
	LA FERMATA IN POSIZIONE E' STATA CANCELLATA
	OCCORRE SPOSTARE LA MACCHINA DI ALMENO 2° DALLA FERMATA IN POSIZIONE PRIMA CHE SI POSSA RIFERMARE. .
	CONTATTATE IL VOSTRO AGENTE VALLEY.
LA LUCE POSTERIORE NON SI ACCENDE.	CONTATTATE IL VOSTRO AGENTE VALLEY.
LA LUCE POSTERIORE NON SI SPEGNE.	INSERITA COSTANTE NON CORRETTA.
	CONTATTATE IL VOSTRO AGENTE VALLEY.
SCHERMATA SCURA.	IL CONTRASTO DELLO SCHERMO E' STATO IMPOSTATO TROPPO ALTO O TROPPO BASSO..
	CONTATTATE IL VOSTRO AGENTE VALLEY.
IL PIVOT NON RIPARTE AUTOMATICAMENTE.	IL PROGRAMMA DI AVVIO NON E' CORRETTO OPPURE MANCA..
	I CRITERI DI RIAVVIO NON VENGONO SODDISFATTI..
	NON E' ATTIVO IL GIORNO NELLE OPERAZIONI GIORNALIERE
	ERRORI DI SISTEMA DOVUTI A CAUSE DIVERSE DALL'ALIMENTAZIONE ELETTRICA O DALLA PRESSIONE..
	CONTATTATE IL VOSTRO AGENTE VALLEY
IL PIVOT NON SI FERMA CON LE OPERAZIONI GIORNALIERE IMPOSTATE.	TEMPI AVVIO/STOPSTART/STOP INVERTITI.
	OPZIONE OP.GIORNALIERE NON ATTIVA.
	UN PROGRAMMA DIVERSO DA QUELLO DELLE OPERAZIONI GIORNALIERE ARRESTA LA MACCHINA.
	CONTATTATE IL VOSTRO AGENTE VALLEY.

Fig. 74-1

Codici di Errore Valore Sensori

I Codici di Errore Valore Sensori sono indicati nella schermata umidità al posto del valore del sensore della lettura in corso o di quell precedente. Vedi Fig. 75-1 e 75-2.

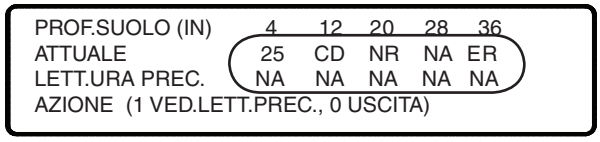


Fig. 75-1

SENSORE VALORE CODICI DI ERRORE			
COD	DESCRIZIONE	LOCAZIONE	AZIONE CORRETTIVA
NA	Dato non disponibile, indica che non c'è nessun dato registrato sia per le data corrente che per quella anteriore. I dati non sono stati raccolti dalla prova suolo..	Appare invece di un valore sensore.	Contattate il vostro agente Valley.
NR	Nessuna risposta dal sensore - una possibile mancanza di comunicazione elettrica o dal sensore..	Appare invece di un valore sensore.	Contattate il vostro agente Valley.
CD	Dato alterato del sensore, indica un possibile cavo rotto, una messa a terra non adeguata e/o una interferenza circostante..	Appare invece di un valore sensore.	Contattate il vostro agente Valley.
ER	Errore, il dato del sensore è fuori portata, indica che il sensore può necessitare di una calibratura, il suolo è lontano dalla tubazione di accesso e/o le costanti selezionate come prova suolo non sono corrette per quel tipo di terreno.	Appare invece di un valore sensore.	Contattate il vostro agente Valley.

Fig. 75-2

Resettaggio Intenso

A Un resettaggio intenso, va a resettare un programma cancellabile elettronicamente, memoria solo lettura (EEPROM)

- Resetta lo stato attuale e lo porta a quello fissato originariamente dalla Fabbrica.
- Riporta tutte le Costanti a quelle pre-fissate dalla Fabbrica
- Riporta tutte le Opzioni a quelle pre-fissate dalla Fabbrica.
- Cancella tutti i programmi in corso di esecuzione e quelli salvati ad eccezione della Auto Transizioni.
- Cancella lo storico.
- Cancella lo storico del Registro Errori.

Come eseguire un Resettaggio Intenso

Per eseguire un resettaggio intenso, procedere come segue:

1. Portate la leva di scollegamento principale del pannello su OFF.
2. Mentre girate lo scollegamento del pannello di scontrollo su ON, spingete e tenere premuto [ESC] fino a che non viene mostrata la schermata Reset. Vedi Fig. 71-3

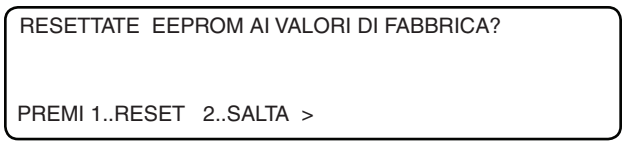


Fig. 75-3

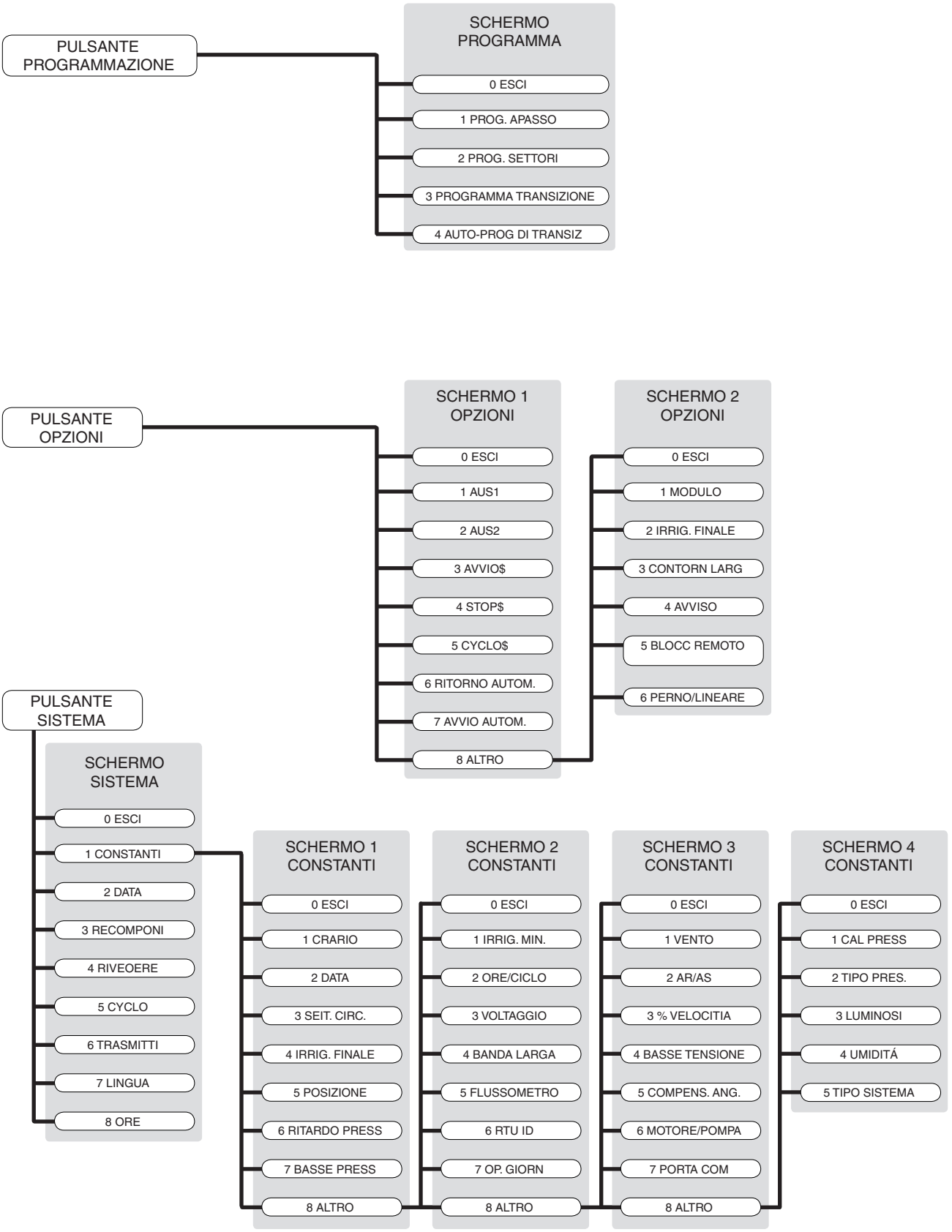
3. Scegliete una delle seguenti azioni:

   [1] = Reset

   [2] = Salta le funzioni reset

   Nel caso in cui non venga fatta una scelta entro 60 secondi, il resettaggio verrà saltato.

Risoluzione Dei Problemi

Guida Avanzata Delle Caratteristiche

Sono indicate sotto le caratteristiche avanzate connesse con i tasti di programma, di opzioni e del sistema.